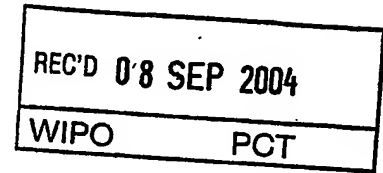


## PRIORITY DOCUMENT

SUBMITTED OR TRANSMITTED IN  
COMPLIANCE WITH RULE 17.1(a) OR (b)



### Prioritätsbescheinigung über die Einreichung einer Patentanmeldung

**Aktenzeichen:** 103 36 068.9

**Anmeldetag:** 06. August 2003

**Anmelder/Inhaber:** Siemens Aktiengesellschaft,  
80333 München/DE

**Bezeichnung:** Verfahren zur gesteuerten Einprägung eines  
Ständerstrom- und eines Drehmoment-Sollwertes für  
eine stromrichtergespeiste Drehfeldmaschine

**IPC:** H 02 P 21/06

**Die angehefteten Stücke sind eine richtige und genaue Wiedergabe der ursprünglichen Unterlagen dieser Patentanmeldung.**

München, den 05. August 2004  
**Deutsches Patent- und Markenamt**  
**Der Präsident**  
Im Auftrag

*Kahle*

## Beschreibung

Verfahren zur gesteuerten Einprägung eines Ständerstrom- und  
eines Drehmoment-Sollwertes für eine stromrichter-  
5 Drehfeldmaschine

Die Erfindung bezieht sich auf ein Verfahren zur gesteuerten  
Einprägung eines Ständerstrom-Sollwertes und einen Drehmo-  
ment-Sollwertes für eine stromrichter-  
10 schine.

Zur Speisung von Drehfeldmaschinen, deren Moment sich in ei-  
nem weiten Drehzahlbereich hochdynamisch auf gewünschte Werte  
einstellen lässt, werden meist Pulswechselrichter mit kon-  
stanter Eingangsspannung eingesetzt, häufig in Verbindung mit  
15 einem feldorientierten Regelungsverfahren. Solch ein An-  
triebssystem genügt normalerweise auch den höchsten techni-  
schen Ansprüchen an die Regelgüte. Unter der Voraussetzung  
von in jeder gewünschten Weise einprägbaren Klemmenströmen  
20 können im Prinzip der Magnetfluss und das Drehmoment einer  
Drehfeldmaschine ständig auf gewünschte Werte eingestellt  
werden, allerdings nur dann, wenn alle elektromagnetischen  
Systemparameter eines hinreichend genauen Beschreibungs-  
modells der Maschine bekannt sind. Mit Hilfe eines Signalverar-  
5 beitungssystems können dann - ausgehend von den Messgrößen  
der Klemmenströme und der Drehzahl - in Abhängigkeit von ei-  
ner Sollgröße, z.B. für das Drehmoment, fortlaufend die zuge-  
hörigen Klemmenspannungen bestimmt werden. Bei besonders ho-  
hen dynamischen Anforderungen an die Regelung der Drehfeldma-  
30 schine muss die Pulsfrequenz ebenfalls groß gemacht werden.  
Dies wirkt sich ungünstig auf den Wirkungsgrad und die Kosten  
des Wechselrichters aus.

Traktionsstromrichter für Schienenfahrzeuge erlauben wegen  
35 der hohen Leistungsdichte und Effizienzanforderungen keine  
hohe Schaltfrequenz. Beispielsweise liegt die Schaltfrequenz  
im Spannungsstellbereich nur im Bereich von 300Hz - 800 Hz

bei Lokomotiven, Triebzügen und schweren Nahverkehrszügen und 800Hz - 2kHz im leichten Nahverkehr. Daneben muss die verfügbare Zwischenkreisspannung optimal ausgenutzt werden, d.h., aus regelungstechnischen Gründen darf keine Spannungsreserve gefordert werden. Zur Vermeidung von unzulässigen Netzurückwirkungen muss das stationäre Oberschwingungsspektrum definiert und beeinflussbar sein. Dies erfordert zusammen mit der beschränkten Schaltfrequenz und maximaler Aussteuerbarkeit synchrone Taktverfahren für den Pulswechselrichter.

Die dynamischen Anforderungen an Traktionsumrichter sind ebenfalls hoch. Sowohl das Störverhalten, beispielsweise bei Fahrleitungsspannungssprüngen, als auch das Führungsverhalten, beispielsweise die gewünschte hohe Drehmomentdynamik, für die Beherrschung von Gleit- und Schleudervorgängen, sowie von mechanischen Antriebsschwingungen, muss gegenüber normalen stationären Antrieben hochdynamisch sein.

Darüber hinaus muss die projektierte maximale Strombelastung des Umrichters genau eingehalten werden, um eine Überdimensionierung des Leistungsteils zu vermeiden. Auch bei Stör- und Führungsgrößenänderungen muss der vorgegebene Strom durch das Regelverfahren eingeprägt werden können.

Deshalb ist ein Regelverfahren mit Einprägung des Ständerstromes erforderlich. Dieses ermöglicht zugleich optimales stationäres und dynamisches Verhalten für die Vorgabe des Drehmomentes.

Eine genaue und hochdynamische Regelung des Ständerstroms direkt scheiterte bisher an den durch die Taktung verursachten erheblichen Oberschwingungen und den für Oberschwingungen stark nichtlinearen Maschinenparametern (Streuinduktivität und Hauptinduktivität).

Aus der Veröffentlichung "Die stromrichterernahe Antriebsregelung des Steuergerätes für Bahnautomatisierungssysteme SIBAS

32", abgedruckt in der DE-Zeitschrift "eb - Elektrische Bahnen", Band 90 (1992), Heft 11, Seiten 344 bis 350, ist eine stromrichternahe Antriebsregelung für Asynchronmaschinen nach dem Verfahren der Feldorientierung mit den wesentlichen Funktionen Messwerterfassung, Flussmodell, Regelstruktur sowie Steuersatz bekannt.

Für die Antriebsregelung nach dem bewährten Verfahren der Feldorientierung ist die Erfassung von analogen Messgrößen erforderlich. Gemessen werden zwei Maschinenströme und die Eingangsspannung des Pulswechselrichters auch Zwischenkreis-  
spannung genannt. In einer Variante werden auch zwei Leiter-  
spannungen gemessen. Als weitere Messgröße wird die Motordrehzahl erfasst. Speist ein Wechselrichter zwei parallel geschaltete Fahrmotoren, so werden beide Motordrehzahlen erfasst und für die Regelung der arithmetische Mittelwert benutzt.

Grundlage der feldorientierten Regelung ist die Kenntnis des Betrages und der Winkellage des Rotorflusses. Da diese Größen nicht direkt messbar sind, werden im allgemeinen Rechenmodelle eingesetzt, welche die innere Struktur der Asynchronmaschine nachbilden. Zur Bestimmung des Rotorflusses aus den gemessenen Istwerten Spannung, Strom- und Drehzahl dient ein Flussmodell. Es besteht aus zwei bekannten Teilmodellen der Asynchronmaschine nämlich dem Spannungsmodell und dem Strommodell. Bei kleinen Drehzahlen überwiegt der Einfluss des Strommodells, wogegen bei größeren der des Spannungsmodells überwiegt. Die verwendete Struktur vereinigt damit die Vorteile beider Teilmodelle und kann als ein vom Strommodell geführtes Spannungsmodell aufgefasst werden. Das Strommodell enthält den Parameter Rotorzeitkonstante. Während des Betriebes ändert sich der Rotorwiderstand der Maschine stark mit der Rotortemperatur. Die Kenntnisse des aktuellen Rotorwiderstandes ist demnach für ein genaues Arbeiten des Strommodells erforderlich.

Die zentrale Aufgabe des Signalprozessorsystems liegt in der Ansteuerung des Pulswechselrichters, so dass der Fahrmotor den geforderten Sollwerten folgt. Die beiden Leiterspannungen sowie die drei Maschinenströme werden in Koordinatenwandlern in zwei orthogonale Komponenten umgerechnet. Mit dem Flusswinkel werden nun die beiden orthogonalen Stromkomponenten vom statorfesten Koordinatensystem in ein mit dem Rotorflussraumzeiger umlaufende System transformiert, also die Feldorientierung der Stromkomponenten vorgenommen. Nach einer Filterung liegen dann die Istwerte der feldbildenden und der momentenbildenden Stromkomponente vor. In einem stationären Betriebspunkt sind diese Stromkomponenten Gleichgrößen.

Um nun aus den Führungsgrößen Sollfluss und Sollmoment die Regelungsausgangsgrößen zu ermitteln, wird üblicherweise die inverse Struktur der Asynchronmaschine in einer sogenannten Entkopplungsschaltung nachgebildet. Sie berechnet aus dem Flusssollwert, dem der Magnetisierungskennlinien entnommenen Magnetisierungsstromsollwert, dem Wirkstromsollwert und der Winkelgeschwindigkeit des Rotorflusses die benötigten Spannungskomponenten. Zur Stabilisierung werden zwei Stromregler für die feldbildende und die momentenbildende Stromkomponente zu den Ausgängen der Entkopplung addiert.

Die Anpassung der Regelung an die aktuelle Zwischenkreisspannung wird im Steuersatz vorgenommen. Aus der Sollspannung und dem Istwert der Zwischenkreisspannung wird der Aussteuergrad für den Pulsbreitenmodulator berechnet. Es ist die Aufgabe des Steuersatzes durch abwechselndes Umschalten der drei Wechselrichterzweigpaare am Motor die geforderte, in Frequenz und Amplitude einstellbare Spannungsgrundschwingung zu erzeugen.

Die Schaltzeiten werden je nach Betriebszustand nach zwei unterschiedlichen Modulationsverfahren berechnet. Bei kleinen Frequenzen und Spannungen im Bereich des Anfahrens und kleiner Geschwindigkeit wird asynchrone sinusförmige Modulation

- verwendet. Da hier viele Umschaltungen auf eine Periode der Grundfrequenz kommen, müssen die Schaltzeiger und die dazugehörigen Schaltwinkel on-line vom Prozessor bestimmt werden. Erreicht das Verhältnis von Schalt- zu Grundfrequenz, die sogenannte Pulszahl, einen Wert von etwa 10 bis 8, muss der Wechselrichter synchron zur Grundfrequenz getaktet werden. Mit steigender Grundfrequenz muss infolge der begrenzten Schaltfrequenz des Wechselrichters die Pulszahl stufenweise verkleinert werden. Hier werden off-line optimierte Pulsmuster verwendet. Wichtigstes Optimierungskriterium ist der Effektivwert des Oberschwingungsstromes, da dieser hauptsächlich die zusätzlichen Verluste im Motor durch die Umrichter-speisung verursacht.
- Als zweiter Schritt nach der Optimierung ist deshalb die Pulsmusterauswahl durchzuführen. Dabei wird für die Auswahl des geeigneten Pulssystems für den Prozessor ein Kennfeld erstellt, in dem für alle möglichen diskreten Werte von Grundfrequenz und Aussteuergrad das am besten geeignete Pulsmuster eingetragen ist, das die Randbedingung maximale Schaltfrequenz und Einhaltung der minimalen Pulsbreite sowie des maximalen Stromspitzenwertes erfüllt. Die Pulsmusterauswahlebene sowie die für jedes Pulssystem und jeden Aussteuergrad off-line optimierten Pulswinkel sind in der Signalprozessoreinheit in Tabellenform gespeichert. Im Programmmodulsteuersatz werden zuerst aus der Auswahlebene die Modulationsart und das Pulssystem bestimmt, das zudem von der Regelung geforderten Betriebspunkt gehört. Im Bereich der optimierten Muster sind aus den für den betreffenden Aussteuergrad gespeicherten Schaltwinkeln die Schaltzeiten in Abhängigkeit der momentanen Statorfrequenz zu berechnen. Bei Pulssystemwechseln müssen die Zeitpunkte so gewählt werden, dass keine Ausgleichsvorgänge oder unerwünschten Stromspitzen auftreten.
- Mit diesem sogenannten Spannungssteuersatz kann die Stellgröße Spannung nur als Grundschiwingung in Betrag und Winkel vorgegeben werden, die Momentanwerte der übrigen elektrischen

Größen sind dann durch das Pulsmuster vorgegeben und nicht mehr on-line zu beeinflussen. Bei zu hoher Dynamik der Stellgröße treten Ausgleichsvorgänge auf, die zu starken Drehmomentschwingungen führen.

5

In der Veröffentlichung "Direkte Selbstregelung (DSR) für hochdynamische Drehfeldantriebe mit Stromrichterspeisung" abgedruckt in der DE-Zeitschrift "etzArchiv", Band 7 (1985), Heft 7, Seiten 211 bis 218, wird eine direkte Selbstregelung einer stromrichtergespeisten Asynchronmaschine beschrieben, die ohne Pulsbreitenmodulation arbeitet, wenig parameterempfindlich ist und außerdem sehr gute dynamische Eigenschaften aufweist. Wenn eine Drehfeldmaschine über einen dreisträngigen Wechselrichter bei konstanter Eingangsspannung gespeist wird, kann der Raumzeiger der Ständerspannung nur sieben diskrete Werte annehmen. Vernachlässigt man die im Feldschwäcbereich in der Regel gegenüber der Ständerspannung kleine Spannung, die an den Kupferwiderständen der Ständerwicklungen abfällt, so bestimmt der jeweilige Augenblickswert des Spannungsraumzeigers eindeutig die Änderung der augenblicklichen Lage des Raumzeigers für den Gesamtfluss hinsichtlich Geschwindigkeit und Richtung. Bei stationärer Grundfrequenztaktung durchläuft die Spitze des Flussraumzeigers deshalb ein gleichseitiges Sechseck mit konstanter Bahngeschwindigkeit und geringfügig pulsierender Winkelgeschwindigkeit.

Bei Grundfrequenztaktung besteht die einzige Möglichkeit zur Beeinflussung des Drehmoments der Asynchronmaschine darin, die Zeitabstände zwischen den Umschaltungen des Spannungsraumzeigers zu steuern. Vernachlässigt man die stromproportionalen Spannungen am Kupferwiderstand der Ständerwicklungen, kann bei einem dreisträngigen Wechselrichter mit konstanter Eingangsspannung die Bahngeschwindigkeit sehr einfach auf den Wert Null verringert werden, nämlich durch Einschaltung des siebten Maschinenspannungsraumzeigers, dessen Betrag den Wert Null hat. Über ein Pulsspiel bestehend aus einem ersten Teilintervall mit unverminderter Bahngeschwindigkeit

des Flussraumzeigers und einem zweiten Intervall mit gegenüber den Ständerachsen stillstehenden Flussraumzeigers, kann durch die Wahl der Dauer beider Teilintervalle bekanntlich jeder beliebige Zwischenwert der für das Pulsspiel gemittelten Bahngeschwindigkeit eingestellt werden.

Die Signalverarbeitung für die direkte Flussselbstregelung weist einen Fluss- und einen Momentenvergleich auf. Aus den gemessenen Spannungswerten vermindert um einen Spannungsabfall an den Kupferwiderständen der Ständerwicklungen der Asynchronmaschine wird mittels eines Integrators orthogonale Komponenten des Ständerflusses generiert, die in Flussgrößen einer jeden Ständerwicklungsachse der Asynchronmaschine gewandelt werden. Diese Flussgrößen werden jeweils mit einer Flussführungsgröße verglichen, die von einer Drehmomentregelung abgeleitet werden kann. Im Grunddrehzahlbereich ergibt sich dann eine sehr einfache Regelung nach folgender Vorschrift:

Übersteigt der Istwert des Moments den Sollwert um mehr als eine zugelassene Toleranz, so ist anstelle des durch die Flussselbstregelung aus den sechs äußeren Raumzeigerwerten der Maschinenspannung bestimmten aktuellen Raumzeigerwerts der siebte Raumzeigerwert mit dem Betrag Null solange einzuschalten, bis der Istwert des Moments den Sollwert um mehr als die zugelassene Toleranz unterschreitet. Danach bestimmt wieder die Flussselbstregelung den Schaltzustand des Wechselrichters. Der siebte Spannungsraumzeigerwert mit dem Betrag Null kann bekanntlich durch zwei verschiedene Schaltzustände bewirkt werden. Durch entsprechende Auswahlkriterien lassen sich Nebenbedingungen erfüllen, z.B. minimale Schalzhäufigkeit, Gewährleistung von Schaltzustand-Minimalzeiten.

Auf diese beschriebene Weise stellt sich die über ein Pulsspiel gemittelte Winkelgeschwindigkeit des rotierenden Anteils der resultierenden Flussverkettung selbständig auf den zur Erzeugung des gewünschten Drehmoments erforderlichen Wert



ein, und zwar ohne jede Information über die Wellendrehzahl und über aktuelle Werte von Induktivitäten, Rotorwiderstand sowie über andere Größen und Parametern, die bei einem feldorientierten Regelungsverfahren bekannt sein müssen. Die in  
5 der Regel immer vorhandenen langsamen und schnellen Schwankungen der Eingangsgleichspannung des Wechselrichters werden durch die direkte Selbstregelung automatisch berücksichtigt und bleiben so ohne Auswirkung auf das in einem vorbestimmten Toleranzband geführte Drehmoment.

10 Diese direkte Selbstregelung ist für einen Traktionsantrieb geeignet und liefert ein optimales dynamisches Verhalten, allerdings kein reproduzierbares stationäres Verhalten. Außerdem erlaubt diese direkte Selbstregelung kein zu kleines Ver-  
15 hältnis von Schalt- zu Grundfrequenz.

In der Veröffentlichung "Direkte Drehmomentregelung von Drehstromantrieben", abgedruckt in der DE-Zeitschrift "ABB Tech-  
20 nik", Nr. 3, 1995, Seiten 19 bis 24, wird eine neuentwickelte direkte Drehmomentregelung vorgestellt. Diese direkte Drehmomentregelung, auch als Direct Torque Control (DTC) bezeichnet, basiert auf den Theorien der feldorientierten Regelung von Asynchronmaschinen und der direkten Selbstregelung. Bei  
5 der direkten Drehmomentregelung sind Motor und Wechselrichter weitgehend integriert. Alle Schaltvorgänge des Wechselrichters sind vom elektromagnetischen Zustand des Motors abhängig. Wie bei Gleichstrommaschinen ermöglicht die DTC eine getrennte Regelung von Fluss- und Drehmoment. Ein Pulsweitenmodulator zwischen Motor und Wechselrichtersteuerung wird nicht  
30 benötigt.

Kerneinheiten des DTC-Systems sind die Baueinheiten zur Hystereseregulation von Drehmoment und magnetischen Fluss sowie die Logikeinheit zur Schaltoptimierung. Ein anderer wichtiger  
35 Bestandteil des Systems ist das genaue Motormodell. Das Motormodell erzeugt durch Messungen zweier Motorströme und der Spannung im Gleichstrom-Zwischenkreis Istwert-Signale von

Drehmoment, Ständerfluss, Frequenz und Wellendrehzahl. Die Sollwerte für Drehmoment und Fluss werden mit den Istwerten verglichen, und durch Zweipunktregelung der Hysterese werden die Stellsignale erzeugt. Die Logik zur Schaltoptimierung ermittelt anhand der Sollwerte für Drehmoment und Fluss den besten Spannungsvektor. Die Regelung des Ständerflusses erfolgt über die Ausgangsspannung des Wechselrichters. Bei der DTC werden Ständerfluss und Drehmoment innerhalb der Hysteresegrenze gehalten, also innerhalb des gewählten Toleranzbandes. Die Zustandssollwerte werden nur dann geändert, wenn die Istwerte von Drehmoment und Ständerfluss mehr als um die erlaubte Hysterese von ihren Sollwerten abweichen. Wenn der rotierende Ständerflussvektor die obere oder untere Hysteresegrenze erreicht, wird ein geeigneter Spannungsvektor dazu benutzt, die Richtung des Ständerflusses zu ändern und ihn damit innerhalb des Hysteresebandes zu halten. Das erforderliche Drehmoment erzielt man durch die Regelung des Ständerflussvektors.

Auch diese direkte Drehmomentregelung liefert ein optimales dynamisches Verhalten wie die direkte Selbstregelung. Jedoch ist das stationäre Verhalten nicht reproduzierbar und diese direkte Drehmomentregelung erlaubt auch kein zu kleines Verhältnis von Schalt- zu Grundfrequenz.

In der Veröffentlichung "Direkte Selbstregelung, ein neuartiges Regelverfahren für Traktionsantriebe im Ersteinsatz bei dieselelektrischen Lokomotiven", abgedruckt in der DE-Zeitschrift "eb - Elektrische Bahnen", Band 89 (1991), Heft 3, Seiten 79 bis 87, ist eine Realisierung der direkten Selbstregelung (DSR) beschrieben.

Der Erfindung liegt nun die Aufgabe zugrunde, ein Verfahren zur gesteuerten Einprägung eines Ständerstrom- und eines Drehmoment-Sollwertes anzugeben, das die Nachteile der bekannten Verfahren vermeidet, sowie die Erweiterung des Einsatzbereiches auf Synchronmaschinen erlaubt.

Diese Aufgabe wird erfindungsgemäß mit den Merkmalen des Anspruchs 1 gelöst.

5 Durch dieses erfindungsgemäße Verfahren wird die feldorientierte Regelung mit einem Spannungszeitflächen-Steuersatz für off-line optimierte Pulsmuster kombiniert. D.h., als Stellgröße wird keine Ständerspannung mehr vorgegeben, sondern deren Integral, also Spannungszeitflächen. Da diese Spannungszeitflächen die Dimension eines Flusses haben, wird diese  
10 Spannungszeitfläche anschaulicher als Klemmenfluss bezeichnet. Somit wird aus einem Spannungssteuersatz ein Spannungszeitflächen-Steuersatz, mit dem eine ausgewählte Flussbahnkurve stationär und dynamisch genau nachgefahren werden kann, um damit die Lage eines ermittelten Klemmenflusses zum Rotorfluss einer Drehfeldmaschine sowohl nach Betrag als auch nach  
15 Winkel unmittelbar mit jeder möglichen Schalthandlung einzustellen. Im stationären Zustand ist somit aufgrund der stationär exakten Vorsteuerung mit dem Klemmenfluss auch der Ständerfluss und damit das Drehmoment eingeprägt, das aus der Lage von Ständerfluss zum Rotorfluss bestimmt ist. Außerdem  
20 wird durch diese Vorsteuerung des Klemmenflusses der Ständerstrom indirekt eingeprägt, wodurch die Nachteile einer direkten Stromregelung vermieden werden.

5 Da bei synchroner Taktung die zeitkontinuierliche Differentiation des Flusses zur Spannung zur Erreichung einer stationär und dynamisch richtigen Vorsteuerung nicht möglich ist, wird aufgrund der Erkenntnis dieser Erfindung diese in den zeitdiskreten, pulssynchronen Steuersatz verlagert. Dadurch ist  
30 die Eingangsgröße des Steuersatzes dann nicht mehr die Spannung, sondern ihr Integral über der Zeit, was einer Spannungszeitfläche entspricht, die in dem jeweiligen diskreten Abtastintervall vom Steuersatz realisiert werden soll. Die Verschiebung der Differentiation des Klemmenflusses in den  
35 Steuersatz bedingt weitergehende Änderungen in der Behandlung und Ausgabe der optimierten Pulsmuster im Steuersatz.

Bei einem vorteilhaften Verfahren wird der Klemmenfluss über einen Umweg über die Berechnung der stationären Ständerspannung ermittelt. Dadurch erhält man gleichzeitig einen Aussteuergrad, der bei der Auswahl eines Pulsmusters verwendet werden kann. Im Feldschwäcbereich muss der Aussteuergrad begrenzt werden, die durch den Umweg über die Ständerspannung nun vorgenommen werden kann.

Bei einem weiteren vorteilhaften Verfahren wird ein Istwert des Klemmenflusses bestimmt, der bei der dynamischen Führung eines ermittelten Klemmenflusses auf einer ausgewählten Flussbandkurve verwendet wird. Dadurch werden Abweichungen, die Ausgleichsvorgänge zur Folge haben können, weitgehend kompensiert. Damit wird die dynamische Abweichung vom Ständerfluss auf den Klemmfluss verschoben, wodurch ein Drehmoment-Sollwert auch dynamisch eingeprägt werden kann. Mit der Einprägung eines Drehmoment-Sollwertes ist die Lage des Ständerflusses zum Rotorfluss exakt eingeprägt, wodurch auch der Ständerstrom bestimmt ist. Somit wird ein Sollwert eines Ständerstromes ebenfalls dynamisch indirekt eingeprägt.

Zur weiteren Erläuterung der Erfindung wird auf die Zeichnung Bezug genommen, in der das erfindungsgemäße Verfahren schematisch veranschaulicht ist.

- FIG 1 zeigt eine Struktur einer gesamten Antriebsregelung einer Drehfeldmaschine ohne Drehzahlgeber, in der
- FIG 2 ist ein Zeigerdiagramm einer Asynchronmaschine im rotorflussfesten Koordinatensystem veranschaulicht, die
- FIG 3 zeigt eine vereinfacht dargestellte Regelstrecke einer Asynchronmaschine, die
- FIG 4 zeigt eine Spannungsvorsteuerung einer Asynchronmaschine rotorflussorientiert, in der
- FIG 5 ist eine Struktur der Vorsteuerung für einen Spannungssteuersatz dargestellt, wogegen in der
- FIG 6 eine Struktur der Vorsteuerung für einen Spannungszeitflächensteuersatz veranschaulicht ist, die

FIG 7 zeigt die möglichen Ausgangsspannungen eines Pulswechselrichters im statorfesten Raumzeigerkoordinatensystem, in der

FIG 8 ist ein Klemmenflussverlauf in einem Sektor mit Flussbetrags- und Winkelschwellen dargestellt, die

FIG 9 zeigt die Realisierung eines vorteilhaften Verfahrens nach der Erfindung, in der

FIG 10 ist eine Realisierung eines Fluss- und Drehmomentreglers nach FIG 9 veranschaulicht, die

FIG 11 zeigt eine Realisierung der Vorsteuerung nach FIG 9, in der

FIG 12 ist ein Blockschaltbild einer Einrichtung zur Berechnung eines Klemmenfluss-Istwertes näher dargestellt, die

FIG 13 zeigt die Struktur eines Spannungszeitflächen-Steuersatzes im Grunddrehzahlbereich, die

FIG 14 veranschaulicht die Funktion einer Bahnkurvenabkürzung bei Vollblock, die

FIG 15 veranschaulicht die Funktion einer Bahnkurvenabkürzung bei einem Flankenpulsmuster, wogegen die

FIG 16 die Lage der Nullzeiger bei dynamischer Bahnkurvenabkürzung veranschaulicht und in der

FIG 17 ist eine Struktur eines Spannungszeitflächen-Steuersatzes im Grunddrehzahl- und Feldschwächbereich dargestellt.

Um die Übersichtlichkeit zu gewährleisten, wird das erfindungsgemäße Verfahren im folgenden am Beispiel der Asynchronmaschine dargestellt.

In der FIG 1 ist eine Struktur der gesamten Antriebsregelung 2 einer Drehfeldmaschine 4 ohne Drehzahlgeber dargestellt. Die Einrichtung 6, insbesondere ein Mikroprozessor, ist für die Durchführung eines wesentlichen Teils des erfindungsgemäßen Verfahrens verantwortlich. Mittels dieser Einrichtung 6 wird aus ermittelten Stromkomponenten  $I_{sq\text{soll}}$  und  $I_{sd\text{soll}}$  und einer ermittelten Ständerkreisfrequenz  $\omega_s$  als Stellgröße eine

Spannungszeitfläche, die hier als Klemmenfluss  $\Psi_{Ksoll}$  bezeichnet wird, berechnet. Die drehmomentbildende Stromkomponente  $I_{sq\text{soll}}$  eines einzuprägenden Ständerstrom-Sollwertes  $I_{ssoll}$  wird mittels eines Drehmomentreglers 8 in Abhängigkeit eines Drehmoment-Sollwertes  $M_{soll}$ , eines ermittelten Rotorfluss-Istwertes  $\Psi_R$  und eines Drehmoment-Istwertes  $M$  berechnet. Außerdem erhält man am Frequenz-Ausgang dieses Drehmomentreglers 8 eine Rotorschlußfrequenz  $\omega_R$ , die mittels eines Addierers 10 mit einer berechneten Kreisfrequenz  $\omega$ , die proportional zur mechanischen Drehzahl der Drehfeldmaschine 4 ist, verknüpft. Zur Bestimmung der flussbildenden Stromkomponente  $I_{sd\text{soll}}$  des einzuprägenden Ständerstrom-Sollwertes  $I_{ssoll}$  ist ein Flussregler 12 vorgesehen. Deren Eingängen steht ein vorbestimmter Rotorfluss-Sollwert  $\Psi_{Rsoll}$  und ein ermittelter Rotorfluss-Istwert  $\Psi_R$  an. Diese beiden Stromkomponenten  $I_{sd\text{soll}}$  und  $I_{sq\text{soll}}$  sind Komponenten eines rotorflussfesten Koordinatensystem  $d, q$ . Der Drehmoment- und Flussregler 8 und 12 sind aus der feldorientierten Regelung hinreichend bekannt. Außerdem sind aus der feldorientierten Regelung die weiteren Einrichtungen 14, 16 und 18 bekannt. Mit 14 ist ein Motormodell, mit 16 eine Drehzahl- und Parameteradaption und mit 18 ein Betragsbildner bezeichnet. Mittels der Einrichtung 16 werden ein Drehzahlwert und Parameterwerte der Drehfeldmaschine 4, wie Ständerwiderstand  $R_s$ , Streuinduktivität  $L_\sigma$  und Hauptinduktivität  $L_h$  berechnet. Dazu wird einerseits ein Rotorfluss-Istwert  $\Psi_R$  und andererseits eine Ständerstrom-Differenz  $I_{se}$ , die aus einem Ständerstrom-Modellwert  $I_{smot}$  und einem Ständerstrom-Istwert  $I_s$ , der am Ausgang eines Koordinatenwandlers 20 ansteht, verwendet. Den Ständerstrom-Modellwert  $I_{smot}$  wird von der Einrichtung 14 geliefert, die einen Rotorfluss  $\Psi_R$  und einen Drehmoment-Istwert  $M$  generiert. Dazu benötigt diese Einrichtung 14 wenigstens die Parameter und den ermittelten Drehzahl-Istwert  $\omega$ . Mit 22 ist ein inverses Wechselrichtermodell bezeichnet, dem der Ständerstrom-Modellwert  $I_{smot}$  zugeführt ist. Ausgangsseitig am inversen Wechselrichtermodell 22 stehen Steuersignale  $S_v$  für einen lastseitigen Stromrichter 24, insbesondere einem Pulswechselrichter, an, der die Dreh-

feldmaschine 4 speist. Als Drehfeldmaschine 4 kann eine Asynchron- oder eine Synchronmaschine verwendet werden.

In der FIG 2 ist beispielhaft ein Zeigerdiagramm einer Asynchronmaschine in rotorflussfesten Koordinatensystem  $d, q$  veranschaulicht. Dieses Zeigerdiagramm zeigt wie gewöhnlich den Ständerspannungs-Zeiger  $\underline{U}_s$  für den stationären und den dynamischen Fall. Ebenfalls ist der Ständerstrom-Zeiger  $\underline{I}_s$  mit seinen orthogonalen Stromkomponenten  $I_{sd}$  und  $I_{sq}$  dargestellt. Neu in diesen bekannten Zeigerdiagramm sind Flusszeiger  $\underline{\Psi}_k$  und  $\underline{\Psi}_s$  dargestellt. Der Flusszeiger  $\underline{\Psi}_k$  entspricht dem um  $90^\circ$  gedrehten Ständerspannungs-Zeiger  $\underline{U}_{sstat}$ . Somit ist dieser Flusszeiger  $\underline{\Psi}_k$  das Integral des Ständerspannungs-Zeigers  $\underline{U}_{sstat}$  und wird als Klemmenfluss-Zeiger  $\underline{\Psi}_k$  bezeichnet. Dieser Klemmenfluss-Zeiger  $\underline{\Psi}_k$  entspricht der vektoriellen Addition des Ständerfluss-Zeigers  $\underline{\Psi}_s$  und einem zum Spannungsabfall am Ständerwiderstand  $R_s$  korrespondierenden Flusszeiger.

Eine stationär und dynamisch richtige Vorsteuerung muss die Struktur der Regelstrecke invers wiedergeben, um deren stationäres und dynamisches Verhalten zu kompensieren. In der FIG 3 ist prinzipiell die Aufteilung der Struktur einer Drehfeldmaschine, insbesondere einer Asynchronmaschine, mit den schnell veränderlichen elektrischen Größen der Ständermaschine 26 und dem nur langsam änderbaren elektrischen Größen der Rotormaschine 28 dargestellt. Die Vorsteuerung und Regelung von Rotorfluss  $\underline{\Psi}_r$  und Drehmoment  $M$  (bei einer permanentenregten Synchronmaschine nur Drehmoment) kann in die langsame Vorsteuerung und Regelung des Rotorflusses  $\underline{\Psi}_r$  und die hochdynamische Vorsteuerung und Regelung der feld- und momentenbildenden Stromkomponenten  $I_{sd}$  und  $I_{sq}$  aufgeteilt werden. Beim erfindungsgemäßen Verfahren sind nur die Vorsteuerung und Regelung der Stromkomponenten  $I_{sd}$  und  $I_{sq}$  über die Ständermaschine 26 von Interesse. Bei einer permanentenregten Synchronmaschine ist prinzipiell nur die Ständermaschine 26 vorhanden.

In FIG 4 ist die erforderliche Struktur der Vorsteuerung der Ständermaschine 26 dargestellt. Dabei sind die Spannungskomponenten  $U_{sd}$  und  $U_{sq}$  in die stationären und dynamischen Anteile  $U_{sdstat}$ ,  $U_{sqstat}$  und  $U_{sd dyn}$ ,  $U_{sq dyn}$  aufgeteilt. Da diese Struktur der Vorsteuerung für ein Fachmann selbstklärend ist, wird an dieser Stelle auf eine nähere Beschreibung dieser Struktur verzichtet. Die Probleme dieser Spannungsvorsteuerung resultieren aus den dynamischen Spannungskomponenten  $U_{sd dyn}$  und  $U_{sq dyn}$ , die aus einer Differenz des Ständerfluss-Sollwertes  $\Psi_{sdsoll}$  und  $\Psi_{sq soll}$  bestimmt werden müssen.

Diese in der FIG 4 dargestellte Struktur der Vorsteuerung der Ständerspannung  $\underline{U}_s$  kann mit einem Spannungssteuersatz zur vollständigen Struktur einer Vorsteuerung erweitert werden. Eine derartige Struktur ist in der FIG 5 schematisch dargestellt. In einem Steuersatz 30 erfolgt die Anpassung an eine momentane Zwischenkreisspannung  $U_D$  sowie die Rücktransformation von flusssynchronen in ein statorfestes Koordinatensystem zur Ausgabe von Schaltzeitpunkten. In dieser Struktur der Vorsteuerung für einen Spannungssteuersatz ist mit 32 eine Pulsmustertabelle mit optimierten Pulsmustern bezeichnet, mit 34 der Parameter Streuinduktivität  $L_\sigma$  mit 36 der Parameter Ständerwiderstand  $R_s$  mit 38 eine Differentiations-Einrichtung und mit 40 jeweils eine Additionsstelle. Für eine dynamisch exakte Vorsteuerung muss die Frequenzabhängigkeit, nämlich die Reduzierung bei höheren Frequenzen, des Parameters Streuinduktivität  $L_\sigma$  berücksichtigt werden. Gemäß dieser Struktur wird die sich aus Rotorfluss  $\underline{\Psi}_R$  und durch den Ständerstrom  $\underline{I}_s$  verursachten Streufluss  $\underline{\Psi}_\sigma$  ergebene Zwischengröße Ständerfluss  $\underline{\Psi}_s$  differenziert, um die Ständerspannung  $\underline{U}_s$  zu erhalten. Dies ist bei asynchroner Modulation problemlos möglich, da in einem Schaltzyklus jeder mögliche Spannungszeiger  $\underline{U}_s$  als Mittelwert eingestellt werden kann.

Der dynamische Anteil des Differenzierens von Flussänderungen kann bei synchronen Pulsmustern nicht ausreichend schnell berücksichtigt werden, da die Zeitdiskretisierung durch die



Pulsmuster für eine quasikontinuierliche Behandlung zu groß ist. Dieses lässt sich dadurch erklären, dass in der synchronen Taktung die Schaltreihenfolge der Spannungsraumzeiger fest definiert ist. Dadurch kann die Spannung nicht beliebig nach Betrag und Winkel beeinflusst werden, so dass die Differentiation des Ständerflusses  $\underline{\Psi}_s$  nicht in den gewünschten Ständerspannungs-Raumzeiger  $\underline{U}_s$  umgesetzt werden kann. D.h., dass die Vorsteuerung bei optimierten Pulsmuster nur stationär wirken kann.

Da bei synchroner Taktung die zeitkontinuierliche Differentiation des Flusses zur Spannung zur Erreichung einer stationär und dynamisch richtigen Vorsteuerung nicht möglich ist, wird erfindungsgemäß diese in einen zeitdiskreten, pulssynchronen Steuersatz verlagert. Die Eingangsgröße eines zugehörigen Steuersatzes ist dann nicht mehr die Ständerspannung  $\underline{U}_s$ , sondern ihr Integral über der Zeit, also eine Spannungszeitfläche, die in dem jeweiligen diskreten Abtastintervall von einem Steuersatz 42 realisiert werden muss. Die Struktur der Vorsteuerung für einen Steuersatz 42, der Spannungszeitflächen umsetzen muss, ist in der FIG 6 schematisch veranschaulicht. Da Spannungszeitflächen von der Dimension einen Fluss entsprechen, werden diese Spannungszeitflächen im folgenden als Klemmenfluss  $\underline{\Psi}_k$  bezeichnet. Die zeitdiskrete Differentiation des Klemmenflusses  $\underline{\Psi}_k$  im Steuersatz 42 muss natürlich nach der Rücktransformation in das statorfeste Koordinatensystem erfolgen. Die Bestimmung der Ein- und Ausschaltzeitpunkte der diskreten Spannungszustände auf Basis der Lage des Ständerfluss-Raumzeigers  $\underline{\Psi}_s$  zum Rotorfluss-Raumzeiger  $\underline{\Psi}_r$  bedingt natürlich weitgehende Änderungen in der Behandlung und Ausgabe der optimierten Pulsmuster im Steuersatz 42.

Optimierte Pulsmuster liegen als vorberechnete Schaltwinkel vor, die vom Aussteuergrad abhängig und in diskreten Schritten berechnet und abgelegt sind. Die Zwischenkreisspannung  $U_D$  wird dabei für ein Abtastintervall als konstant angenommen. Die Umrechnung der Sollspannung in den Aussteuergrad  $a$  für

die aktuelle Zwischenkreisspannung  $U_D$  sowie von Schaltwinkeln in Schaltzeiten erfolgt im Steuersatz 42.

Bei einem Zweipunktwechselrichter gibt es sechs Spannungszei-  
 5 ger  $U_0, \dots, U_5$  mit der Länge  $2/3 U_D$  und zwei Nullzeiger  $U_6, U_7$   
 mit der Länge Null. Diese Spannungszeiger  $U_0, \dots, U_7$  sind in  
 der FIG 7 in einem statorfesten Raumzeiger-Koordinatensystem  
 $\alpha, \beta$  dargestellt. Wenn die Spannungszeitflächen wie ein Fluss  
 (Klemmenfluss) betrachtet werden, können sie im Raumzeiger-  
 10 system ebenso wie die Spannungen  $U_0, \dots, U_7$  als Zeiger be-  
 schrieben werden. Ein solcher Klemmenflusszeiger  $\underline{\Psi}_K$  bewegt  
 sich, wenn einer der sechs Spannungszeiger  $U_0, \dots, U_5$  einge-  
 schaltet ist, mit der Geschwindigkeit  $2/3 U_D$  pro Sekunde in  
 Richtung des Spannungszeigers, bei eingeschaltetem Nullzeiger  
 15  $U_6, U_7$  bleibt er stehen. Wenn bei Grundschiwingungstaktung die  
 Spannungszeiger  $U_0, \dots, U_5$  nacheinander geschaltet werden, er-  
 gibt sich ein sechseckförmiger Verlauf des Klemmenflusszei-  
 gers  $\underline{\Psi}_K$ .

20 Die Grundidee des Spannungszeitflächen-Steuersatzes 42 ist  
 die Zusammenlegung von stationärer und dynamischer Vorsteue-  
 rung und der Fehlerkorrektur für die Spannungszeitflächen, so  
 dass diese eingeprägt werden.

5 Wenn die Spannungszeitflächen bzw. der Klemmenfluss  $\underline{\Psi}_K$  sich  
 auf der für den momentanen Zustand gültigen stationären Wert  
 befindet, sind die primär zu regelnden Größen Drehmoment und  
 Ständerstrom-Komponenten exakt eingestellt. Voraussetzung  
 ist, dass der Wert stationär mit der maximal zur Verfügung  
 30 stehenden Spannung realisierbar ist.

Bei synchronen Pulsmustern wird anders als bei asynchroner  
 Modulation durch den Einsatz des Flussssteuersatzes die stati-  
 onäre Spannung inklusiv Oberschwingungen vorgesteuert, obwohl  
 35 die Regelung selbst natürlich auch nur Grundschiwingungs-Soll-  
 werte liefert. Aus den Grundschiwingungs-Sollwerten der Rege-  
 lung wird für den Steuersatz die Soll-Flusskurve ermittelt,

aus der dann im Steuersatz augenblickswertorientiert die Schalthandlungen bestimmt werden, wodurch die Oberschwingungen bestimmt werden.

5 Während die Soll-Spannung nur stationär gilt, gilt die Soll-Flussbandkurve stationär und dynamisch. Damit ist erreicht worden, dass die dynamische Vorsteuerung mit der erforderlichen Differentiation in den zeitdiskret arbeitenden Steuersatz 42 verlagert ist. Unter der Zeitdiskretisierung ist hier  
10 die Taktung durch das synchrone Pulsmuster zu verstehen.

Durch das geregelte Nachfahren der Soll-Flussbahnkurve ist die Nachführung der Integrationskonstante von Spannung zu Fluss automatisch gewährleistet, Ausgleichsvorgänge können  
15 nicht mehr auftreten.

In den Pulsmustertabellen des Steuersatzes 42 müssen nun statt Spannungszeigern und Schaltwinkeln, die in die Schaltzeit umgerechnet werden, Spannungszeiger und Klemmflusswerte  
20 (= Spannungsintegrale) vorgegeben werden. Die Fluss-Sollwerte  $\Psi_{Ksoll}$  ergeben eine zu erreichende Schaltschwelle, aus der mit der momentanen Zwischenkreisspannung  $U_D$  und des bisher erreichten Fluss-Istwertes  $\Psi_K$  die Schaltzeit  $T_{Schalt}$  jeweils neu berechnet wird. Damit werden alle Fehler des Klemmenflusses  $\Psi_K$  bei Erreichen der jeweiligen Schaltschwelle korrigiert. Das Regelverfahren der Fehlerkorrektur hat damit Dead-Beat-Verhalten.

Da der Klemmenfluss  $\Psi_{Ksoll}$  nicht direkt als Stellgröße für die  
30 Drehmoment-Einprägung geeignet ist, weil die Spannungsabfälle am ohmschen Ständerwiderstand  $R_s$  nur stationär berücksichtigt werden können, darf zur Korrektur auch nur ein quasistationärer Klemmenfluss-Istwert  $\Psi_K$  verwendet werden.

35 Die Korrekturmaßnahmen an den Pulsmustern zur Einhaltung der vorgegebenen Klemmenflussbahnkurve führen gemäß FIG 8 zu den folgenden unterschiedlichen Schaltschwellen.

## Typen von Umschaltungen:

1. "Ecke" (Wechsel von einem Spannungszeiger zum anderen):  
Flussbetragsschwelle: Die Projektionsachse steht senkrecht zu neuem Zeiger, die Schaltschwelle entspricht dem .  
5 Schnittpunkt der neuen Flusstrajektorie mit der Projektionsachse.

Wirkung: Durch die Bestimmung des Klemmenfluss-Istwertes auf Basis der Sollständerströme gelingt es, den Ständerfluss-Istwert auch dynamisch zu zentrieren und gleichzeitig den Flussbetragsfehler aufgrund des Spannungsabfalls am Ständerwiderstand  $R_s$  mit sehr guter Näherung vorgesteuert zu kompensieren. Der Fluss wird zentriert, der Flussbetragsfehler wird korrigiert.

- 15 2. "Null Ein" (Wechsel von einem Spannungszeiger zu einem Nullzeiger, der nächste Spannungszeiger ist der gleiche): Die Projektionsachse steht senkrecht zum vorhergehenden (1. Halbsektor) bzw. übernächsten Spannungszeiger (2. Halbsektor).

- 20 3. "Null Ecke" (Wechsel von einem Spannungszeiger zu einem Nullzeiger, der nächste Spannungszeiger ist ein anderer): Die Projektionsachse steht senkrecht zum nächsten Spannungszeiger.

4. "Null Aus" (Wechsel vom Nullzeiger zu einem Spannungszeiger):

Flusswinkelschwelle: Der Nullzeiger wird aus- und der nächste Spannungszeiger eingeschaltet, wenn der laufende Sollwinkel des Klemmenflusses gleich dem Umschaltwinkel des Pulsmusters wird.

Wirkung: Da der Istfluss-Raumzeiger beim Einschalten des Nullzeigers an der vom Pulsmuster vorgegebenen Stelle der Flusstrajektorie angehalten hat, ist beim Weiterlaufen beim Erreichen des Ausschalt-Sollwinkels durch den Sollfluss-Raumzeiger der Sollwinkel zwischen Ständerfluss und Rotorfluss-Raumzeiger und damit das Drehmoment sehr genau

eingestellt. Ein Winkelfehler wird durch das Einschalten des Nullzeigers durch den Istwert und das Ausschalten aufgrund des Sollwertes bestmöglich kompensiert.

- 5 Die Pulsmustertabellen bestehen somit aus einer Abfolge dieser Umschaltungen, wobei neben dem Wert der Flussschwelle der Typ der Umschaltung, der Schaltzustand (Spannungszeiger) und die Projektionsachse abgelegt sind.
  
- 10 In der FIG 9 ist die Realisierung eines vorteilhaften Verfahrens nach der Erfindung schematisch veranschaulicht. Gemäß dieser Darstellung wird aus einem vorbestimmten Rotorflussbetrag  $|\Psi_{R\text{soll}}|$  mittels eines Flussreglers 12 eine flussbildende Stromkomponente  $I_{sd\text{soll}}$  ermittelt. Aus einem Drehmoment-Soll-
- 15 wert  $M_{\text{soll}}$  wird mittels eines Drehmomentreglers 8 und mit dem aus dem Motormodell 14 ermittelten Rotorflussbetrags-Istwert  $|\Psi_R|$  eine momentenbildende Stromkomponente  $I_{sq\text{soll}}$  berechnet. Daneben wird mit einer berechneten stationären Rotorschlupffrequenz  $\omega_R$  eine für die Pulsmusterauswahl und für Vorausbe-
- 20 rechnungen benötigte vorgesteuerte, stationär gültige Ständerkreisfrequenz  $\omega_s$  (= Winkelgeschwindigkeit des Ständerflusses) bestimmt. Diese beiden Stromkomponenten  $I_{sd\text{soll}}$  und  $I_{sq\text{soll}}$  werden jeweils betragsmäßig begrenzt, bevor diese wie in der Struktur nach FIG 6 mit einer Einrichtung 34 und 36 multipliziert werden. Am Ausgang der Einrichtung 34 steht dann ein Streufluss-Sollwert  $\underline{\Psi}_\sigma$  an, der einen Rotorfluss-Istwert  $\underline{\Psi}_R$  aufaddiert wird, so dass am Ausgang des Addierers 40 ein Ständerfluss-Sollwert  $\underline{\Psi}_{s\text{soll}}$  ansteht. Dieser Ständerfluss-
- 25 Sollwert  $\underline{\Psi}_{s\text{soll}}$  wird mit einer imaginären Ständerkreisfrequenz  $\omega_s$  multipliziert, dessen Produkt mittels eines weiteren Addierers 40 auf einem am Ausgang der Einrichtung 36 anstehenden Spannungswert aufaddiert wird. Dadurch erhält man einen stationären Sollwert der Ständerspannung  $\underline{U}_{s\text{stat}}$ . Dieser Sollwert des stationären Ständerspannungswerts  $\underline{U}_{s\text{stat}}$  wird auf die
- 30 Zwischenkreisspannung  $U_D$  normiert. Die orthogonalen Komponenten dieser normierten stationären Ständerspannung  $\underline{U}_{s\text{stat}}$  werden in polare Komponenten Aussteuergrad  $a$  und Spannungswinkel
- 35

$\delta_u$  umgewandelt. Dazu wird ein Koordinatenwandler 46 verwendet. Die polare Komponente Aussteuergrad  $a$  wird einerseits direkt zur Adressierung einer Winkeltabelle optimierter Pulsmuster und geglättet zur Adressierung einer Pulsmusterauswahl-  
 5 wahllebene verwendet und andererseits zur Ermittlung eines Grundswingungs-Klemmenflussbetrag  $|\underline{\Psi}_K|$  verwendet. Dazu wird die polare Komponente Aussteuergrad  $a$  einem Multiplizierer 48 zugeführt. Am zweiten Eingang des Multiplizierers 48 steht die Zwischenkreisspannung  $U_D$  an. Dadurch wird eine Entnormie-  
 10 rung herbeigeführt. Der Wert am Ausgang dieses Multiplizierers 48 wird anschließend durch die Ständerkreisfrequenz  $\omega_s$  geteilt, so dass der Grundswingungs-Klemmenflussbetrag  $|\underline{\Psi}_K|$  ansteht.

15 Aus der polaren Komponente Spannungswinkel  $\delta_u$  (Winkel zwischen Spannung  $\underline{U}_{Sstat}$  und Rotorfluss  $\underline{\Psi}_R$  gemäß FIG 2) wird durch Subtraktion von  $90^\circ$  ein Winkel  $\delta_{\Psi_K}$  (bzw.  $\chi_{soll}$ ) zwischen Klemmenfluss  $\underline{\Psi}_K$  und Rotorfluss  $\underline{\Psi}_R$  ermittelt. Auf diesen Winkel  $\delta_{\Psi_K}$  wird mittels eines weiteren Addierers 50 der laufende  
 20 Rotorflusswinkel  $\gamma_{\Psi_R}$  des Motormodells 14 aufaddiert und man erhält den laufenden Klemmenfluss-Sollwinkel  $\gamma_{\Psi_Ksoll}$  für einen Spannungszeitflächen-Steuersatz.

In der FIG 10 sind beispielhaft Drehmoment- und Flussreglung 8 und 12 explizit dargestellt, wogegen in der FIG 11 die anschließende stationäre und dynamische Vorsteuerung veranschaulicht ist.

Durch den Umweg über die Berechnung der stationären Ständer-  
 30 spannung  $\underline{U}_{Sstat}$  erhält man einerseits den Aussteuerungsgrad  $a$  und andererseits kann man diesen Aussteuerungsgrad  $a$  in Feldschwächbereich begrenzen. Der Aussteuerungsgrad  $a$  wird für die Auswahl eines Pulsmusters benötigt. Dieser Aussteuerungsgrad  $a$  wird direkt zur Adressierung der Winkeltabelle des Pulsmusters und geglättet zur Adressierung der Pulsmusterauswahl-  
 35 ebene U/f-Ebene verwendet. Bei der Begrenzung des Aussteuerungsgrades  $a$  im Feldschwächbereich (FIG 11) muss die Berechnung des

Spannungswinkels  $\delta_u$  so erfolgen, dass die stationär momentenbildende Spannungskomponente  $u_{sdstat}$  (FIG 11) weiter ihren Sollwert entspricht. Dieser Spannungswinkel  $\delta_u$  wird mit folgender Gleichung:

$$\delta_u = \arcsin \frac{u_{sdstat}}{a_{begr}} + 90^\circ = \arcsin \frac{USdstat}{a_{begr} \cdot \frac{2}{\pi} \cdot U_D} + 90^\circ$$

berechnet.

Gemäß der FIG 11 muss der Sollwert der feldbildenden Stromkomponente  $I_{sdso11}$  für die Berechnung des ohmschen Spannungsabfalls am Ständerwiderstand  $R_s$ , der in den Kanal der momentenbildenden Spannungskomponente  $U_{sdstat}$  hineinwirkt, auf den Wert begrenzt werden, der dem im momentanen Betriebszustand realisierbaren Fluss entspricht. Dies ist erforderlich, damit bei Aussteuergradbegrenzung kein stationärer Fehler des vorgesteuerten Drehmoments auftritt.

Bei der Ermittlung der Pulsmuster ist der ohmsche Ständerwiderstand  $R_s$  ohne Belang, da er für Oberschwingungen gegenüber der Streureaktanz vernachlässigbar ist. Dadurch wird eine lastunabhängige Vorausberechnung der Pulsmuster möglich. Durch diese ist dann die Klemmenflussbahnkurve bestimmt. Für die Grundschiwingung, über die das Drehmoment  $M_{so11}$  eingestellt wird, kann der ohmsche Ständerwiderstand  $R_s$  allerdings nicht vernachlässigt werden. Der Spannungsabfall an ihm verursacht die Differenz zwischen Klemmenfluss  $\underline{\Psi}_k$  und Ständerfluss  $\underline{\Psi}_s$ .

Die Annahme, dass der geforderte stationäre Zustand bei synchronen Pulsmustern vor allem bei vorhandenen Nullzeigern  $U_6$ ,  $U_7$  praktisch mit jedem neuen Schaltzustand erreicht werden kann, erlaubt es, beim Vergleich eines Klemmenfluss-Istwertes  $\underline{\Psi}_k$  mit ausgewählten Flussbetragsschwellen  $\Psi_{kschw}$  die stationären Spannungsabfälle am ohmschen Ständerwiderstand  $R_s$  zugrunde zu legen, die den - als stationär betrachteten - Strom-Sollwerten entspricht.

Dazu ist es gemäß FIG 12 erforderlich zur Berechnung des aktuellen Klemmenflusses, vor der Integration der Ständerspannung  $\underline{U}_s$  den durch den momentanen Ständerstrom  $\underline{I}_s$  verursachten Spannungsabfall am ohmschen Ständerwiderstand  $R_s$  abzuziehen, und damit den Ständerflussmomentanwert zu berechnen. Die Integration erfolgt zweckmäßig in ständerfesten Koordinaten  $\alpha, \beta$ , die Ständerflusskomponenten  $\Psi_{s\alpha}$  und  $\Psi_{s\beta}$  werden dann in das rotorflusssynchrone Koordinatensystem  $d, q$  mittels eines Koordinatendreher 52 gedreht, damit mit den in Rotorkoordinaten vorhandenen Strom-Sollwerten  $I_{sd\text{soll}}$  und  $I_{sq\text{soll}}$  die stationären Klemmenflusskomponenten  $\Psi_{kq}$  und  $\Psi_{kd}$  bestimmt werden können. Für die weitere Verwendung dieser Klemmenflusskomponenten  $\Psi_{kq}$  und  $\Psi_{kd}$  werden diese mittels eines weiteren Koordinatendreher 54 wieder in ständerfeste Koordinaten  $\Psi_{k\alpha}$  und  $\Psi_{k\beta}$  zurückgedreht. Am Ausgang dieses Koordinatendreher 54 stehen dann die ständerfesten Klemmflusskomponenten  $\Psi_{k\alpha}$  und  $\Psi_{k\beta}$  an. Dadurch wird in guter Näherung statt dem Klemmenfluss  $\underline{\Psi}_k$  der Ständerfluss  $\underline{\Psi}_s$  dynamisch eingeprägt, und damit direkt Ständerstrom  $\underline{I}_s$  und Drehmoment  $M$ . Ausgleichsvorgänge durch den ohmschen Ständerwiderstand  $R_s$  werden vermieden.

In der FIG 13 ist die Struktur eines Spannungszeitflächen-Steuersatzes im Grunddrehzahlbereich näher dargestellt. In dieser Struktur sind mit 56, 58 und 60 jeweils ein Speicher, mit 62 eine Einrichtung zur Stromrichterlinearisierung, mit 64 eine Einrichtung zur Berechnung von Schaltzeiten für Flussbetragsschwellen, mit 66 eine Einrichtung zur Berechnung von Schaltzeiten für Flusswinkelschwellen, mit 68 eine Einrichtung zur Ermittlung eines Klemmfluss-Istwertes  $\underline{\Psi}_k$ , mit 70 eine Sektorprojektionseinrichtung, mit 72 eine Einrichtung zur Generierung von Spannungskomponenten  $U_{s\alpha}$  und  $U_{s\beta}$  eines Ständerspannungs-Istwertes  $\underline{U}_s$  aus Schaltzuständen  $T1, T2$  und  $T3$  und mit 74 ist ein Schaltzeitzähler bezeichnet. In den Speichern 56, 58 und 60 sind die off-line berechneten Puls-muster PM abgelegt, wobei in dem Speicher 56 eine Tabelle mit Flussbetragsschwellen und eine Tabelle mit Flusswinkelschwellen hinterlegt sind. Im Speicher 58 ist eine Tabelle mit Pro-



jektionsachsen abgelegt und in dem Speicher 60 ist eine Tabelle mit Schaltzuständen (Spannungszeiger) hinterlegt.

In Abhängigkeit der polaren Komponente Aussteuerungsgrad  $a$  der Stellgröße Klemmenfluss-Sollwert  $\Psi_{ksoll}$  wird eine auf Nennfluss normierte Flussbetragsschwelle und eine entsprechende Flusswinkelschwelle  $\gamma_{\Psi_{kschw}}$  aus dem Speicher 56 ausgelesen. Diese ausgelesene normierte Flussbetragsschwelle wird mittels eines Multiplizierers 76 mit der polaren Komponente Grundschrwingungs-Klemmenflussbetrag  $|\Psi_k|_{soll}$  der Stellgröße Klemmenfluss-Sollwert  $\Psi_{ksoll}$  multipliziert. Als Ergebnis erhält man eine zum Aussteuergrad  $a$  korrespondierende Flussbetragsschwelle  $\Psi_{kschw}$ . Diese Flussbetragsschwelle  $\Psi_{kschw}$  wird in der Einrichtung 64 zunächst mit einem projizierten Klemmenfluss-Istwert  $\Psi_{kproj}$  verglichen, der am Ausgang der Sektorprojizierungseinrichtung 70 ansteht. Die ermittelte Differenz wird einem Dividierer 78 zugeführt, an dessen zweiten Eingang ein Wert  $1/\sqrt{3} U_D$  ansteht, der einer auf die Projektionsachse bezogene Bahngeschwindigkeit des Klemmenflusses  $\Psi_k$  entspricht. Am Ausgang dieses Dividierers 78 steht eine entsprechende Schaltzeit  $T_{schalt\Psi}$  an, die einem Eingang des Speichers 60 mit der Tabelle Schaltzustände zugeführt wird. Mittels dieser Schaltzeit  $T_{schalt\Psi}$  wird ein Nullzeiger  $U_6$ ,  $U_7$ , eine "Ecke" bzw. eine "Null Ecke" eingeschaltet.

Die aus dem Speicher 56 ausgelesene Flusswinkelschwelle  $\gamma_{\Psi_{kschw}}$  wird in der Einrichtung 66 mit dem laufenden Klemmenfluss-Sollwinkel  $\gamma_{\Psi_{ksoll}}$  verglichen, dessen Differenz durch die Bahngeschwindigkeit des Flusswinkels dividiert wird. Die Bahngeschwindigkeit ist proportional zur Ständerkreisfrequenz  $\omega_s$ . Am Ausgang des Dividierers 78 steht eine Schaltzeit  $T_{schalt\gamma}$  für das Ausschalten eines Nullzeigers an, die ebenfalls einem zweiten Eingang des Speichers 60 zugeführt wird.

In Abhängigkeit dieser Schaltzeiten  $T_{schalt\Psi}$  und  $T_{schalt\gamma}$  wird der nächste (i-te) Schaltzustand aus dem Speicher 62 ausgelesen und die Schaltzeit dem zugehörigen Wechselrichterstrang

zugewiesen. Die sich ergebenden Schaltzeiten  $T_1$ ,  $T_2$  und  $T_3$  werden der Einrichtung 62 zur Stromrichterlinearisierung und einem Koordinatenwandler 82 der Einrichtung 72 zur Generierung von Spannungskomponenten  $U_{s\alpha}$  und  $U_{s\beta}$  eines Ständerspannungs-Sollwertes  $\underline{U}_s$  zugeführt. Die beiden Ausgänge dieses Koordinatenwandlers 82 sind jeweils mit einem Multiplizierer 84 und 86 verbunden, an deren zweiten Eingängen jeweils der Faktor  $2/3U_D$  ansteht. An den Ausgängen dieser beiden Multiplizierer 84 und 86 steht jeweils eine Spannungskomponente  $U_{s\alpha}$  bzw.  $U_{s\beta}$  eines Ständerspannungs-Sollwertes  $\underline{U}_s$  an. Aus diesen Spannungskomponenten  $U_{s\alpha}$  und  $U_{s\beta}$  werden Klemmenfluss-Istwertkomponente  $\Psi_{K\alpha}$  und  $\Psi_{K\beta}$  mit der Einrichtung 68 berechnet, wobei in der FIG 12 ein Ausführungsbeispiel für diese Einrichtung 68 veranschaulicht ist. Mittels der Sektorprojektionseinrichtung 70 erhält man aus diesen beiden berechneten Klemmenfluss-Istwertkomponenten  $\Psi_{K\alpha}$  und  $\Psi_{K\beta}$  einen auf den Sektor Null projizierten Klemmenfluss-Istwert  $\Psi_{Kproj}$ .

Mittels der Einrichtung 62 werden stromabhängige Spannungsfehler des Pulsstromrichters 24 auch bei synchronen Pulsmuster kompensiert. Dazu sind dieser Einrichtung 62 die Stromrichter-Ausgangsströme  $I_1$ ,  $I_2$  und  $I_3$  zugeführt. Der nachgeschaltete Schaltzeitähler 74 gewährleistet die exakte Ausgabe der voraus berechneten Zeiten und damit ein einwandfreies stationäres Verhalten des Klemmenfluss-Steuersatzes wie ein Spannungssteuersatz. Da nach der Stromrichterlinearisierung die Reihenfolge der Schaltzustände unter Umständen nicht mehr der vom Pulsmuster vorgegebenen entspricht, sollte zur Vermeidung eines softwaremäßigen Neusortierens der Umschaltung eine Zählerhardware eingesetzt werden, bei der die Reihenfolge der Ausgabe nur von den geladenen Schaltzeiten und nicht von der Reihenfolge des Ladens abhängt.

Bei fehlenden oder zu kurzen Nullzeigern  $U_6$ ,  $U_7$  kann ein Winkelfehler oder ein dynamischer Spannungswinkelanteil nicht mehr über deren Veränderung ausgeregelt werden. Durch den Winkel wird aber hauptsächlich das Drehmoment beeinflusst,

das in jedem Betriebspunkt hochdynamisch und unabhängig vom Fluss einzustellen ist. Deshalb muss wie bei Vollaussteuerung die Drehmomentvorsteuerung und -regelung hier vorrangig vor der Flussvorsteuerung und -regelung behandelt werden, zumal

5 dynamische Änderung der feldbildenden Stromkomponente wegen der großen Rotationszeitkonstante nur sehr abgeschwächt auf den Rotorfluss  $\Psi_R$  wirken. Entscheidend ist allerdings, dass sich die feldbildende Stromkomponente  $I_{sd\text{sol1}}$ , die nicht mehr unabhängig zu beeinflussen ist, nicht nennenswert vergrößert,

10 da dann die für den Pulswechselrichter wichtige Strombegrenzung nicht mehr wirkt.

Der Winkel  $\delta_{\Psi_K}$  des Klemmenfluss  $\Psi_{K\text{sol1}}$  muss dazu über die Flussbetragsschwellen  $\Psi_{K\text{Schw}}$  beeinflusst werden. Eine dynami-

15 sche Änderung der Flussbetragsschwellen  $\Psi_{K\text{Schw}}$  bewirkt eine Verlängerung oder Verkürzung der Flussbahnkurve, die bei konstanter Zwischenkreisspannung  $U_d$  mit konstanter Bahngeschwindigkeit durchlaufen wird, und damit einen langsameren oder schnelleren Umlauf, wodurch sich der Winkel  $\delta_{\Psi_K}$  des Klemmen-

20 flusses  $\Psi_{K\text{sol1}}$  gegenüber dem Rotorfluss  $\Psi_R$  ändert.

Diese Bahnkurvensteuerung funktioniert im Prinzip wie die dynamische Feldschwächung bei asynchroner Modulation, bei synchroner Taktung ist sie jedoch im Gegensatz dazu exakt vorsteuerbar, weil der Bereich der Bahnkurvenänderung von einem Sektor durch die Festlegung des Pulsmusters für einen Sektor bekannt ist.

Diese Änderung der Regelstruktur beginnt dynamisch wegen der

30 Abhängigkeit von den Nullzeiger  $U_6$  bzw.  $U_7$  bereits vor Vollaussteuerung bei Aussteuergraden von 0,8 bis 0,9, bei Erreichen der Aussteuerungsbegrenzung wirkt sie dann auch stationär, d.h. die feldbildende Stromkomponente  $I_{sd\text{sol1}}$  und der Rotorfluss  $\Psi_R$  sind auch stationär nicht mehr zu beeinflussen.

35 Hier sorgt die stationäre Vorsteuerung für den korrekten Sollwinkel.

Zur Veränderung der Länge der Flussbahnkurve werden in dem momentanen Sektor die Umschaltsschwellen der Flussbahnkurve verändert, so dass diese zu kleineren oder größeren Werten parallel verschoben wird. In der FIG 14 ist eine Bahnkurven-  
 5 abkürzung für Vollblock und in der FIG 16 ist eine Bahnkurvenabkürzung bei einem Flankenpulsmuster, beispielsweise 3-fach-Flanke, gezeigt. Aus der Geometrie kann man entnehmen, dass die Bahnlängenveränderung und entsprechend die Winkeländerung linear von einer Schwellenänderung abhängt. Der erforderliche Anpassfaktor ergibt sich zu:  
 10

$$K_{\text{Schw}} = 1 - \frac{\Delta\delta_{\Psi_K}}{60^\circ}$$

In der FIG 14 ergibt sich mit diesem Anpassfaktor  $K_{\text{Schw}}$  aus  
 15 einer vorausberechneten Flussbetragsschwelle  $\Psi_{K_{\text{SchVB}}}$  eine reduzierte Flussbetragsschwelle  $\Psi_{K_{\text{Schred}}}$ , wodurch sich die Länge  $S_0$  der Bahnkurve um  $\Delta S$  verkürzt.

Bei Pulsmustern mit Umschaltungen an den Flanken (Eckenein-  
 20 klappungen) ergibt sich die Eigenschaft, dass die Länge  $S_0$  der Bahnkurve ausschließlich von der maximalen Flussschwelle abhängt, und unabhängig von allen kleineren ist. Ein einfaches proportionales Verändern aller Flussschwellen erfüllt also die oben angegebenen Gleichungen. Diese Funktion ist da-  
 25 mit vom Pulsmuster unabhängig.

Grundsätzlich ist durch die dynamische Bahnlängenänderung  $\Delta S$  ein Vor- und Zurückdrehen des Klemmenflusswinkels  $\delta_{\Psi_K}$  gegenüber dem Rotorfluss  $\Psi_R$  möglich, entsprechend einer Erhöhung  
 30 (in Richtung Fahren) oder Erniedrigung (in Richtung Bremsen) des Drehmoments  $M_{\text{sol1}}$ . Es muss allerdings beachtet werden, dass sich wegen der Flussverminderung beim Vordrehen ein kleinerer feldbildender Strom als im stationären Betrieb einstellt, beim Zurückdrehen wegen der Flusserhöhung aber ein  
 35 größerer. Deshalb darf ein Zurückdrehen des Winkels  $\delta_{\Psi_K}$  nur in einem sehr geringen Maß vorgenommen werden.

Dies stellt allerdings kein schwerwiegendes Problem dar, da größere Winkeländerungen nur bei Drehmomenterhöhung an der Aussteuerungsgrenze benötigt werden. Bei Drehmomenterniedrigung wird von der Vorsteuerung ein Aussteuergrad kleiner Eins  
 5 gefordert, der stationär zur Auswahl eines Pulsmusters mit Nullzeiger  $U_6$ ,  $U_7$  führt. Dynamisch können hier asynchron Nullspannungsraumzeiger geschaltet werden. Die Anzahl der zugelassenen Nullspannungen pro Sektor kann dabei parametrisiert werden.

10

Wenn im Übergangsbereich zur Vollaussteuerung Nullzeiger  $U_6$ ,  $U_7$  auftreten, die aber schon zu kurz für erforderliche Winkeländerungen sind, muss bei einer eingeleiteten Bahnkurvenverkürzung die hier durch erzielbare Winkelkompensation bei  
 15 den Nullspannungen berücksichtigt werden, da ansonsten eine Überkompensation erfolgen würde.

20

Dazu werden die Flussbetragsschwellen  $\Psi_{KSchw}$ , an denen die Nullzeiger  $U_6$ ,  $U_7$  eingeschaltet werden, nicht mit dem Anpassfaktor  $K_{Schw}$  multipliziert, sondern unverändert gelassen. Da in der ersten und zweiten Sektorhälfte die Einschaltsschwellen der Nullzeiger jeweils andere Projektionsachsen haben, ergibt sich daraus für die Ausschaltsschwellen der Nullzeiger mit FIG  
 16

- Nullzeiger in erster Sektorhälfte:

Einschalten um  $\Delta s \approx \Delta \gamma_{\Psi K}$  vorgezogen, keine Korrektur des Ausschaltwinkels

- Nullzeiger in zweiter Sektorhälfte:

Einschalten nicht vorgezogen, verzögern des Ausschaltwinkels um  $\Delta \gamma_{\Psi K}$ .  
 30

Dadurch wird die Regelfunktion durch die Nullzeiger unterbunden und nur die Winkeländerungen durch die Bahnkurvenabkürzungen wirksam.

35

In der FIG 17 ist eine Struktur eines Spannungsflächen-Steuersatzes dargestellt, die sich von der Struktur gemäß FIG

13 nur durch eine Zusatzeinrichtung 88 unterscheidet. Diese Zusatzeinrichtung 88 greift auf den laufenden Klemmenfluss-Sollwinkel  $\gamma_{\Psi_{Ksol1}}$  und der Flussbetragsschwelle  $\Psi_{KSchw}$  gesteuert ein. Der Eingriff auf den laufenden Klemmenfluss-Sollwinkel  $\gamma_{\Psi_{Ksol1}}$  erfolgt in der zweiten Sektorhälfte, wogegen der Eingriff auf die Flussbetragsschwelle  $\Psi_{KSchw}$  bei einer "Ecke" erfolgt. Für diese gesteuerte Einflussnahme weist diese Zusatzeinrichtung 88 zwei Schalter 90 und 92 auf. Am Eingang des Schalters 90 steht eine Winkeldifferenz des Winkels des Klemmenfluss-Istwertes  $\Psi_{K\alpha}$ ,  $\Psi_{K\beta}$  zur Sollflussbahnkurve an. Dieser Differenzwert kann am Anfang und in der Mitte eines jeden Sektors bestimmt werden. Die Mitte eines jeden Sektors wird mittels der Einrichtung 94 erkannt. Mittels der Einrichtung 96 und 98 wird der Winkel eines berechneten Klemmenfluss-Istwertes  $\Psi_{K\alpha}$ ,  $\Psi_{K\beta}$  im voraus berechnet.

Aus dieser Winkeldifferenz wird anschließend der Anpassfaktor  $K_{Schw}$  ermittelt, mit dem außer beim Einschalten von Nullzeigern  $U_6$ ,  $U_7$  die Flussbetragsschwelle  $\Psi_{KSchw}$  modifiziert wird. In der zweiten Sektorhälfte muss die Winkeldifferenz noch zur Flusswinkelschwelle  $\gamma_{\Psi_{Ksol1}}$  zum Ausschalten von Nullzeigern addiert werden.

Durch dieses erfindungsgemäße Verfahren wird die hohe Regeldynamik direkt schaltender Verfahren mit dem optimalen stationären Verhalten off-line optimierter Pulsmuster kombiniert.

## Patentansprüche

1. Verfahren zur gesteuerten Einprägung eines Ständerstrom-Sollwertes ( $\underline{I}_{S\text{soll}}$ ) und eines Drehmoment-Sollwertes ( $M_{\text{soll}}$ ) für  
5 eine stromrichter gespeiste Drehfeldmaschine (4), wobei in Abhängigkeit eines vorbestimmten Rotorfluss-Sollwertes ( $\Psi_{R\text{soll}}$ ) und eines ermittelten Rotorfluss-Istwertes ( $\Psi_R$ ) eine feldbildende Stromkomponente ( $I_{\text{sd}\text{soll}}$ ) des Ständerstrom-Sollwertes ( $\underline{I}_{\text{soll}}$ ) und in Abhängigkeit eines vorbestimmten Drehmoment-Sollwertes ( $M_{\text{soll}}$ ), des ermittelten Rotorfluss-Istwertes ( $\Psi_R$ ) und  
10 einer ermittelten drehmomentbildenden Stromkomponente ( $I_{\text{sq}}$ ) eines gemessenen Ständerstromes ( $\underline{I}_S$ ) eine drehmomentbildende Stromkomponente ( $I_{\text{sq}\text{soll}}$ ) des Ständerstrom-Sollwertes ( $\underline{I}_{\text{soll}}$ ) berechnet werden, wobei in Abhängigkeit einer ermittelten Rotorschlupffrequenz ( $\omega_R$ ) und einer Kreisfrequenz ( $\omega$ ) ein Ständerkreisfrequenz-Istwert ( $\omega_s$ ) bestimmt wird, wobei aus diesen  
15 berechneten Werten ( $I_{\text{sd}\text{soll}}$ ,  $I_{\text{sq}\text{soll}}$ ,  $\omega_s$ ,  $\Psi_R$ ) in Abhängigkeit der Parameter frequenzabhängige Streuinduktivität ( $L_\sigma$ ) und Ständerwiderstand ( $R_s$ ) als Stellgröße das Integral der Ständerspannung ( $\Psi_{K\text{soll}}$ ) berechnet wird, aus dem eine aus abgespeicherten off-line optimierten Flussbahnkurven ausgewählte Flussbahnkurve abgeleitet wird.

2. Verfahren nach Anspruch 1,  
d a d u r c h g e k e n n z e i c h n e t, dass in Abhängigkeit der berechneten Stromkomponenten ( $I_{\text{sd}\text{soll}}$ ,  $I_{\text{sq}\text{soll}}$ ), der Parameter frequenzabhängige Streuinduktivität ( $L_\sigma$ ) und Ständerwiderstand ( $R_s$ ), der Ständerkreisfrequenz ( $\omega_s$ ) und des Rotorfluss-Istwertes ( $\Psi_R$ ) eine stationäre normierte Ständerspannung ( $u_{\text{sstat}}$ ) berechnet wird, die mittels einer gemessenen  
30 Zwischenkreisspannung ( $U_D$ ) normiert wird.

3. Verfahren nach einem der vorgenannten Ansprüche,  
d a d u r c h g e k e n n z e i c h n e t, dass zur Ermittlung eines Klemmenfluss-Istwertes ( $\Psi_K$ ) vor der Integration der Ständerspannung ( $\underline{U}_S$ ) von dieser ein durch den momentanen Ständerstrom ( $\underline{I}_S$ ) verursachter Spannungsabfall am Stän-

derwiderstand ( $R_s$ ) subtrahiert wird und nach der Integration nach Transformation in ein rotorflusssynchrones Koordinatensystem ein durch den einzuprägenden Ständerstrom-Sollwert ( $I_{s\text{soll}}$ ) verursachter Spannungsabfall am Ständerwiderstand ( $R_s$ ) dividiert durch die Ständerkreisfrequenz  $\omega_s$  addiert wird.

4. Verfahren nach Anspruch 2,  
d a d u r c h g e k e n n z e i c h n e t, dass aus der normierten stationären Ständerspannung ( $u_{s\text{stat}}$ ) als polare Komponenten ein Aussteuerungsgrad ( $a$ ) und ein Spannungswinkel ( $\delta_u$ ) berechnet werden.

5. Verfahren nach Anspruch 2 und 4,  
d a d u r c h g e k e n n z e i c h n e t, dass in Abhängigkeit der gemessenen Zwischenkreisspannung ( $U_D$ ) der berechneten Ständerkreisfrequenz ( $\omega_s$ ) aus dem Aussteuerungsgrad ( $a$ ) gemäß folgender Gleichung:

$$|\underline{\Psi}_K| = \frac{a \cdot U_D \cdot \frac{2}{\pi}}{\omega_s}$$

ein Grundswingungs-Klemmenflussbetrag berechnet wird.

6. Verfahren nach Anspruch 2 und 4,  
d a d u r c h g e k e n n z e i c h n e t, dass in Abhängigkeit eines ermittelten laufenden Rotorflusswinkels ( $\gamma_{\Psi_R}$ ) und eines ermittelten Winkels ( $\delta_{\Psi_K}$ ) zwischen Klemmenfluss ( $\Psi_K$ ) und Rotorfluss ( $\Psi_R$ ) gemäß folgender Gleichung:

$$\gamma_{\Psi_{K\text{soll}}} = \gamma_{\Psi_R} + \delta_{\Psi_K}$$

ein laufender Klemmenfluss-Sollwinkel ( $\gamma_{\Psi_{K\text{soll}}}$ ) berechnet wird.



7. Verfahren nach Anspruch 4,

dadurch gekennzeichnet, dass die polare Komponente Spannungswinkel ( $\delta_U$ ) der normierten stationären Ständerspannungskomponente ( $u_{sdstat}$ ) gemäß folgender Gleichung:

5

$$\delta_U = \arcsin \frac{U_{sdstat}}{a \cdot U_D \cdot 2/\pi} + 90^\circ$$

berechnet wird.

10 8. Verfahren nach Anspruch 7,

dadurch gekennzeichnet, dass der Winkel ( $\delta_{\Psi_K}$ ) zwischen Klemmenfluss ( $\Psi_K$ ) und Rotorfluss ( $\Psi_R$ ) gemäß folgender Gleichung:

15

$$\delta_{\Psi_K} = \delta_U - 90^\circ = \arcsin \frac{U_{sdstat}}{a \cdot U_D \cdot 2/\pi}$$

berechnet wird.

## Zusammenfassung

Verfahren zur gesteuerten Einprägung eines Ständerstrom- und eines Drehmoment-Sollwertes für eine stromrichteragespeiste

5 Drehfeldmaschine

Die Erfindung bezieht sich auf ein Verfahren zur gesteuerten Einprägung eines Ständerstrom-Sollwertes ( $I_{s\text{soll}}$ ) und eines Drehmoment-Sollwertes ( $M_{\text{soll}}$ ) für eine stromrichteragespeiste

10 Drehfeldmaschine (4). Erfindungsgemäß werden Stromkomponenten ( $I_{\text{sd}\text{soll}}, I_{\text{sq}\text{soll}}$ ) im rotorfluss- bzw. polradfesten Koordinatensystem ( $d, q$ ) in Abhängigkeit eines Drehmoment-Sollwertes ( $M_{\text{soll}}$ ), bei Asynchronmaschinen eines Rotorfluss-Sollwertes ( $\Psi_{\text{R}\text{soll}}$ ), eines berechneten Rotorfluss-Istwertes ( $\Psi_{\text{R}}$ ) bzw.

15 Polradfluss berechnet, wird eine Ständerkreisfrequenz ( $\omega_s$ ) bestimmt, wird in Abhängigkeit dieser Werte ( $I_{s\text{soll}}, I_{\text{sq}\text{soll}}, \Psi_{\text{R}}, \omega_s$ ) mittels der Maschinenparameter ( $L, R_s$ ) ein Klemmenfluss-Sollwert ( $\Psi_{\text{k}\text{soll}}$ ) berechnet, der anschließend auf einer aus abgespeicherten off-line optimierten Flussbahnkurven aus-

20 gewählten Flussbahnkurve geführt wird. Somit erhält man eine augenblickswertorientierte Regelung der Lage des Ständerstromes ( $I_s$ ) zum Rotorfluss ( $\Psi_{\text{R}}$ ) bzw. Polradfluss, wodurch eine stationär und dynamisch exakte Steuerung von Motorströmen ( $I_1, I_2, I_3$ ) einer Drehfeldmaschine (4) und damit deren Drehmoments ( $M$ ) ermöglicht wird.

FIG 1



**FIG 1**

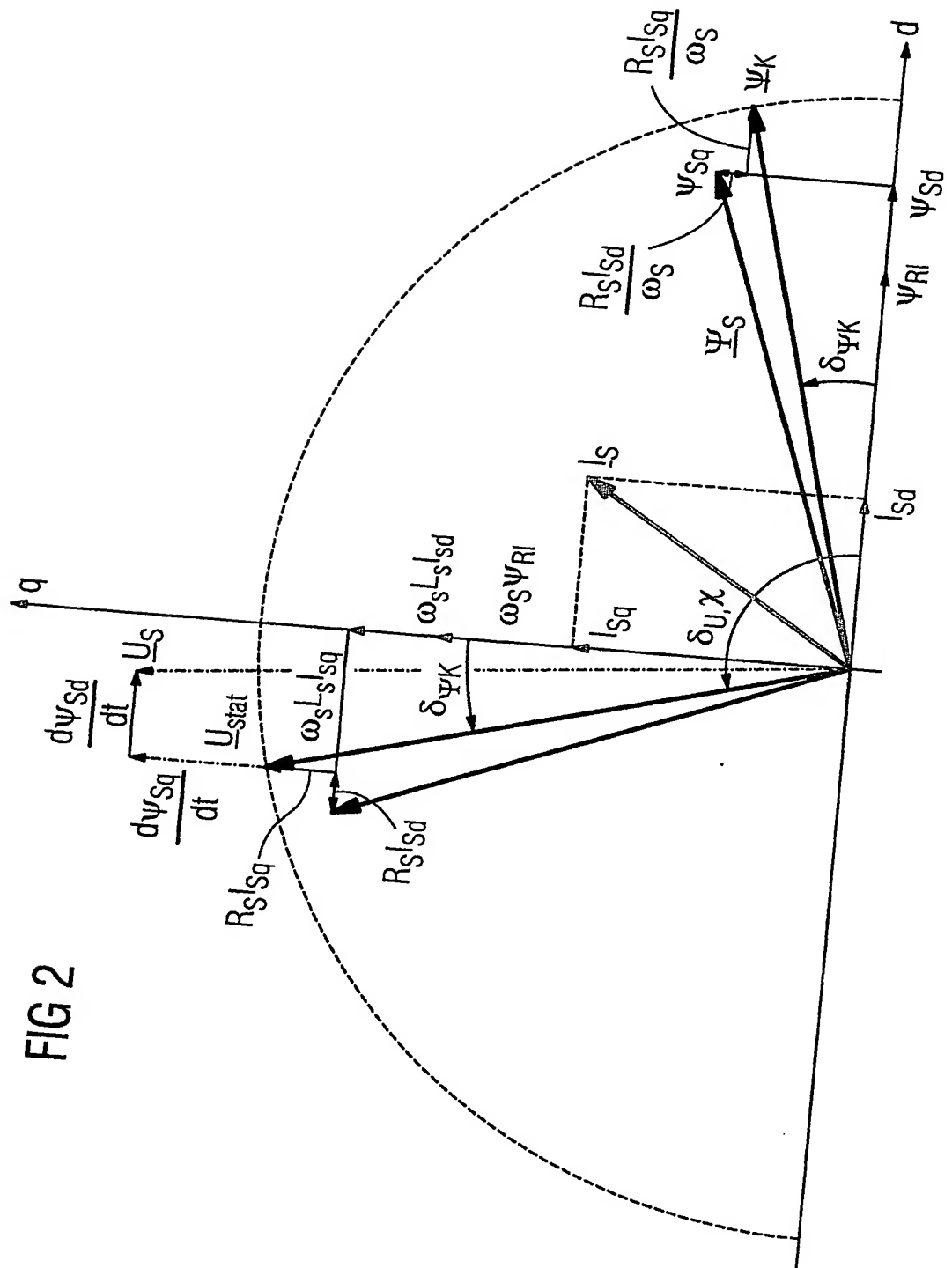


FIG 3

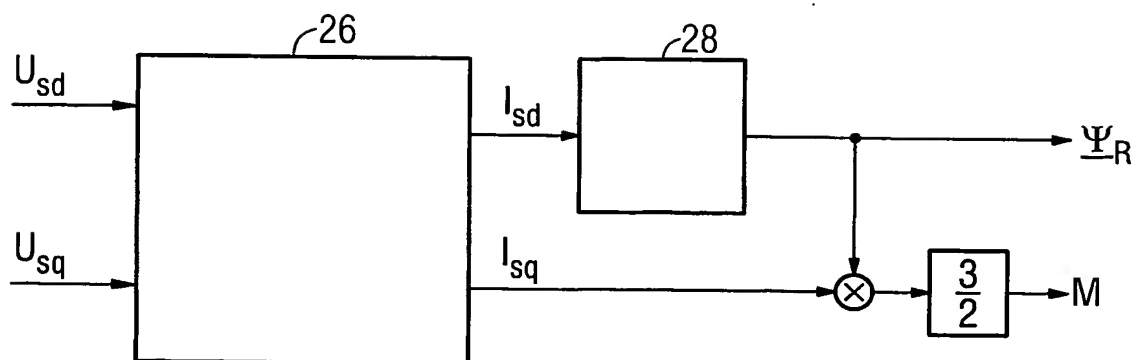
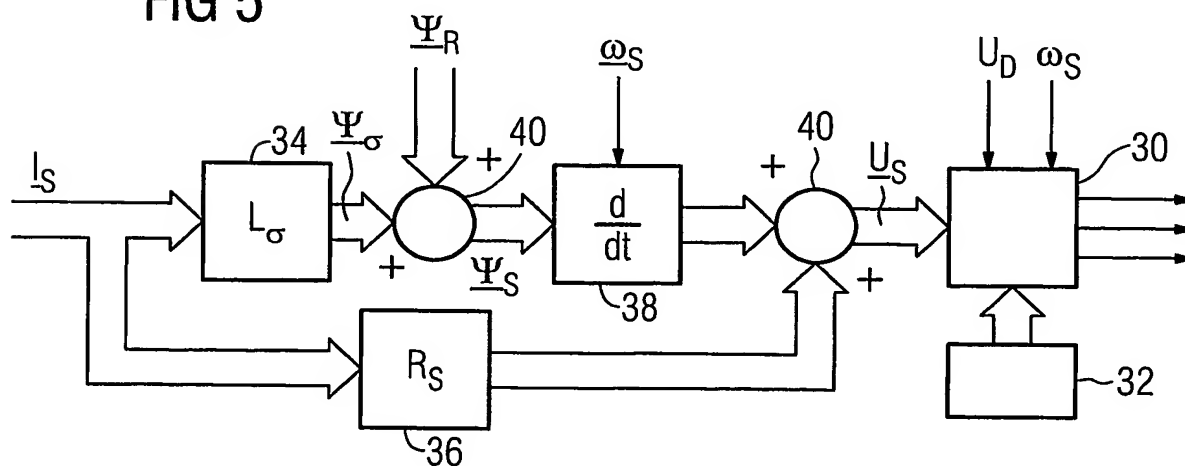


FIG 5



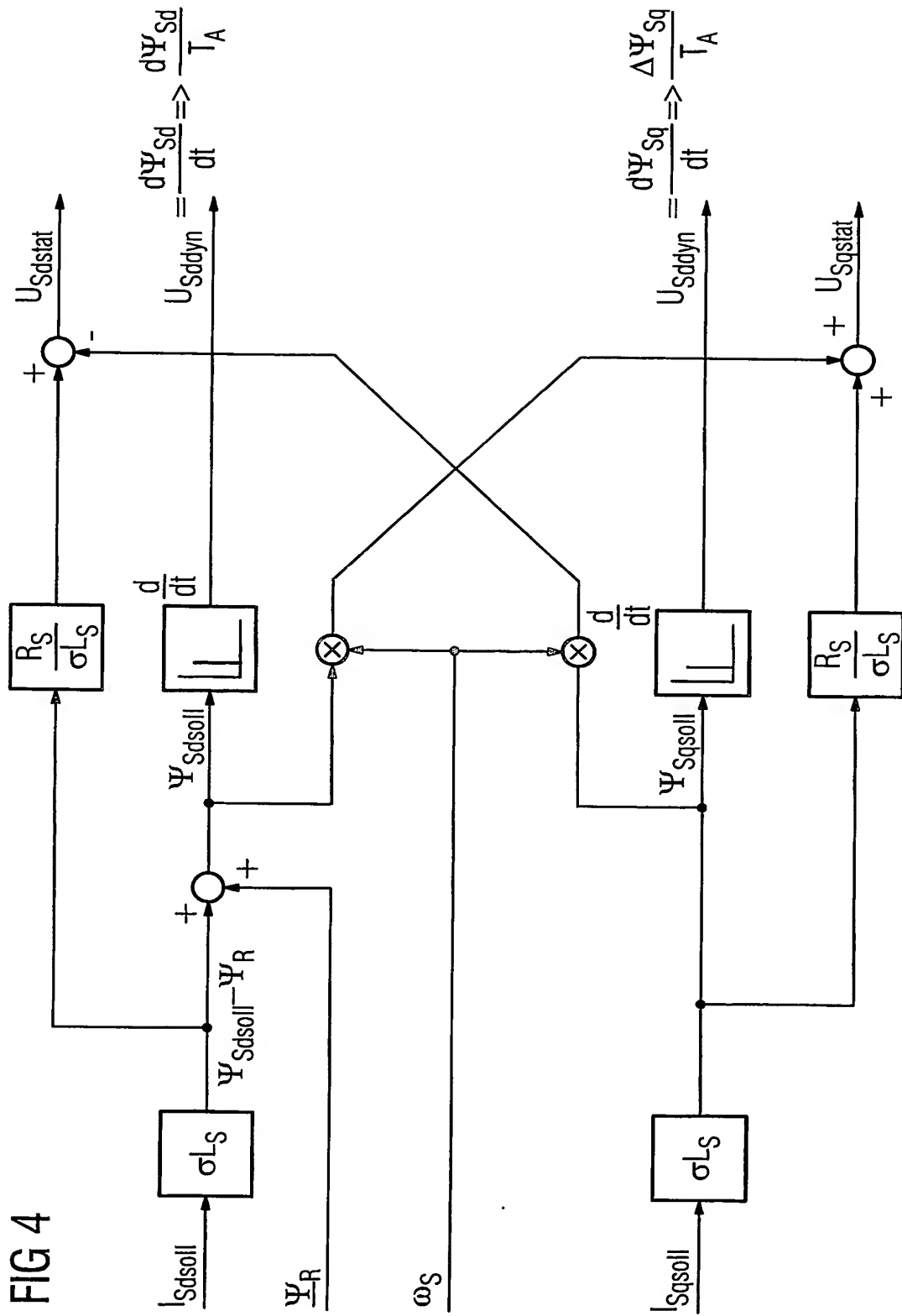


FIG 6

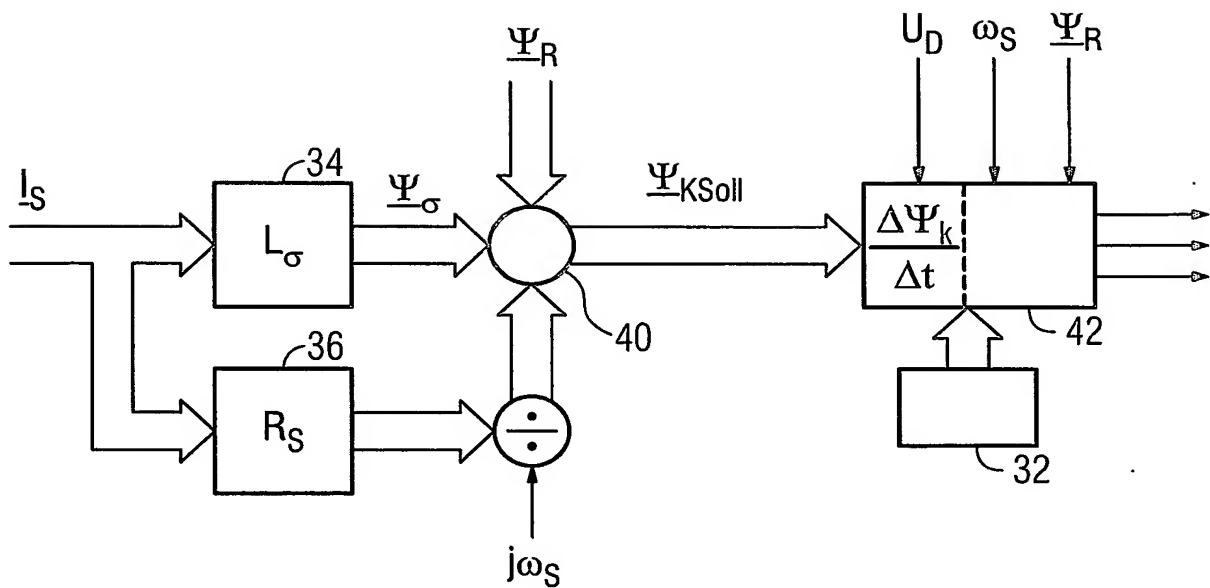


FIG 7

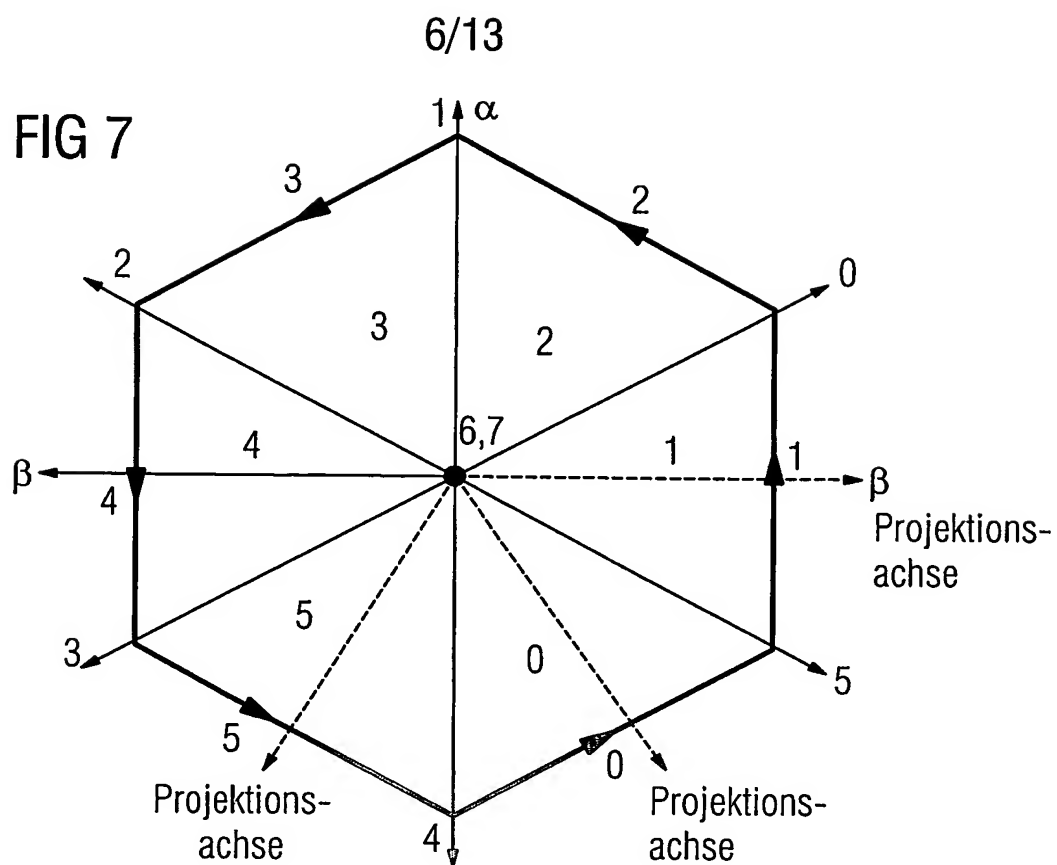


FIG 8

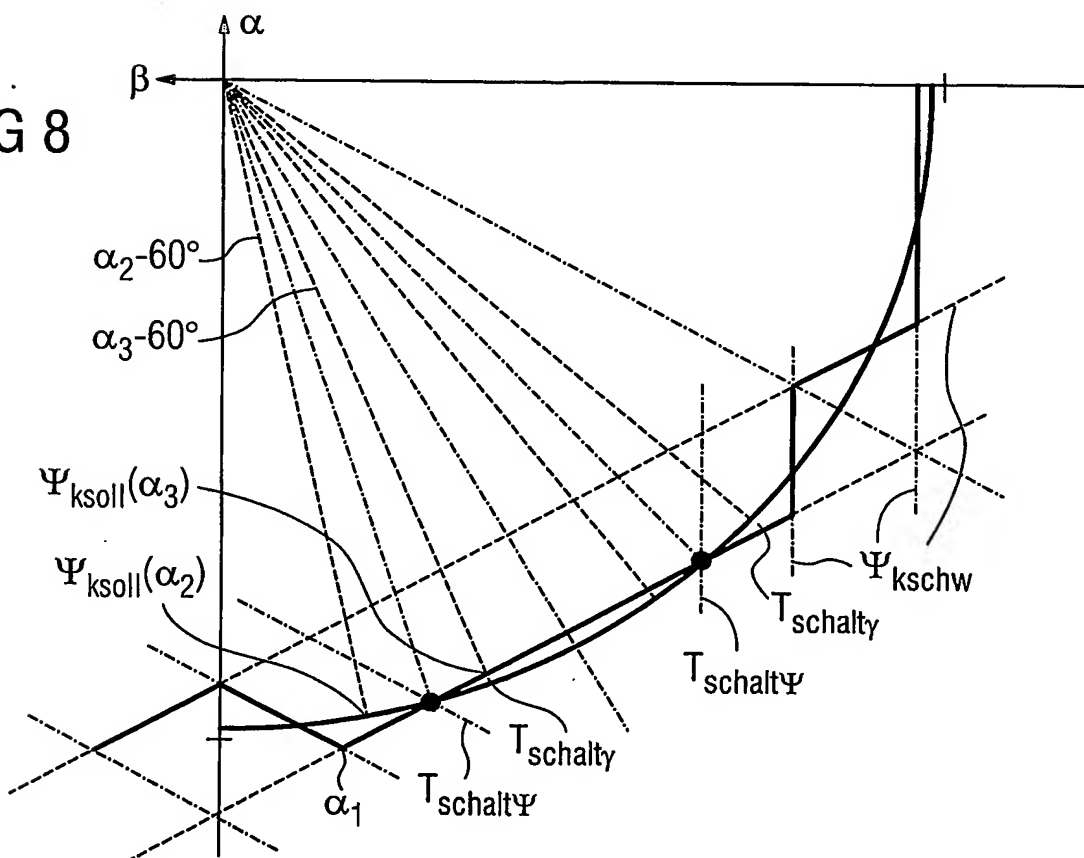
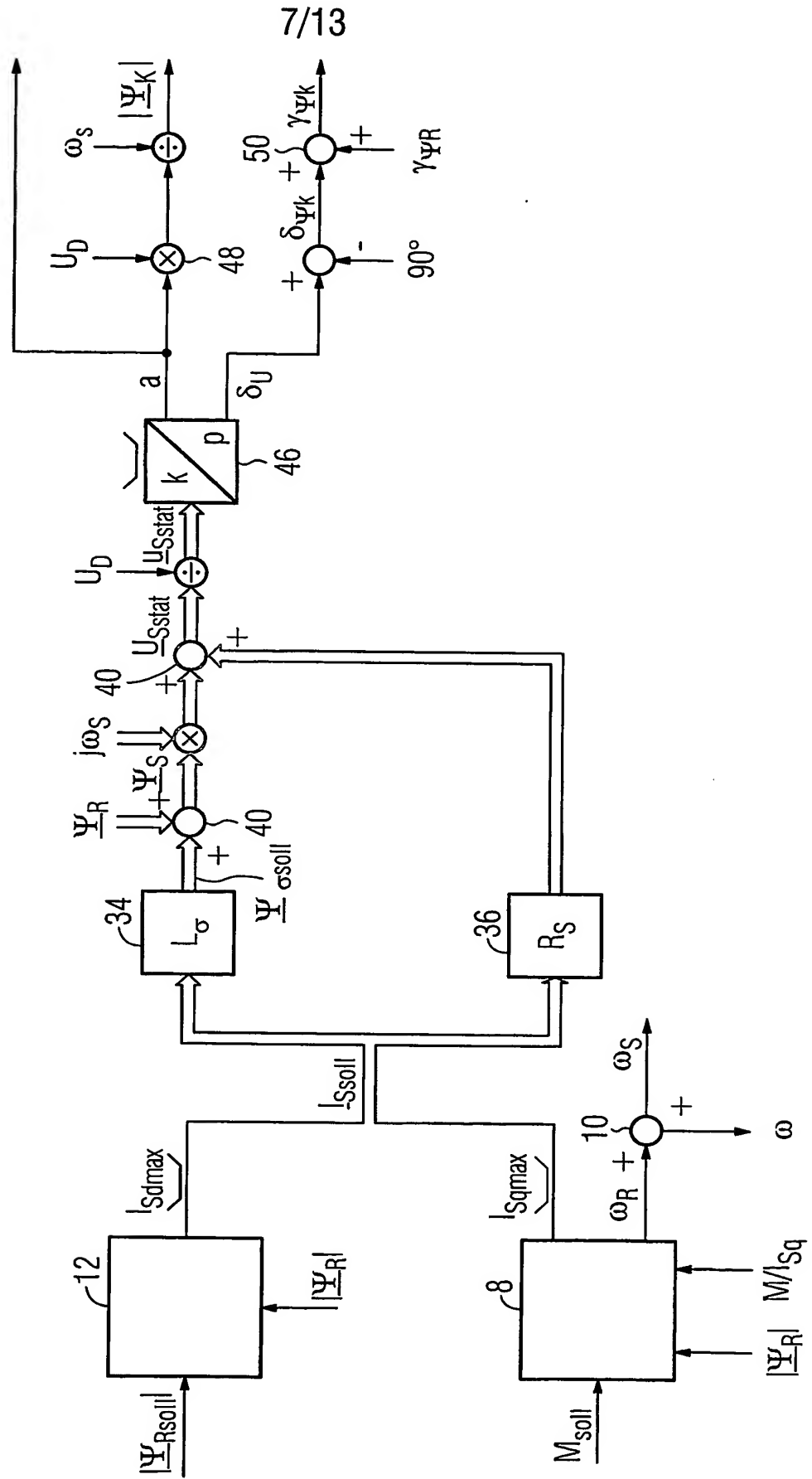




FIG 9



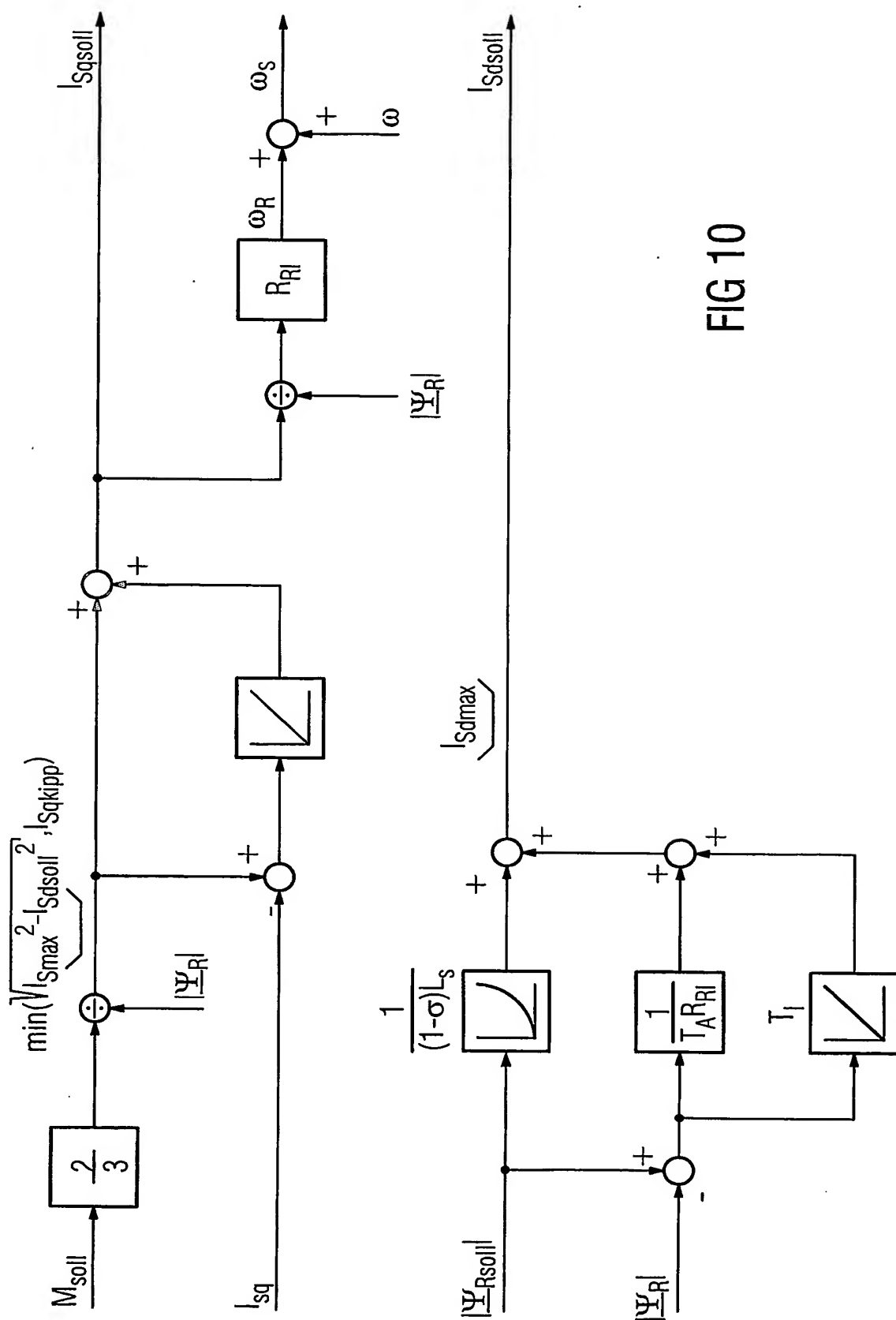


FIG 10

FIG 11

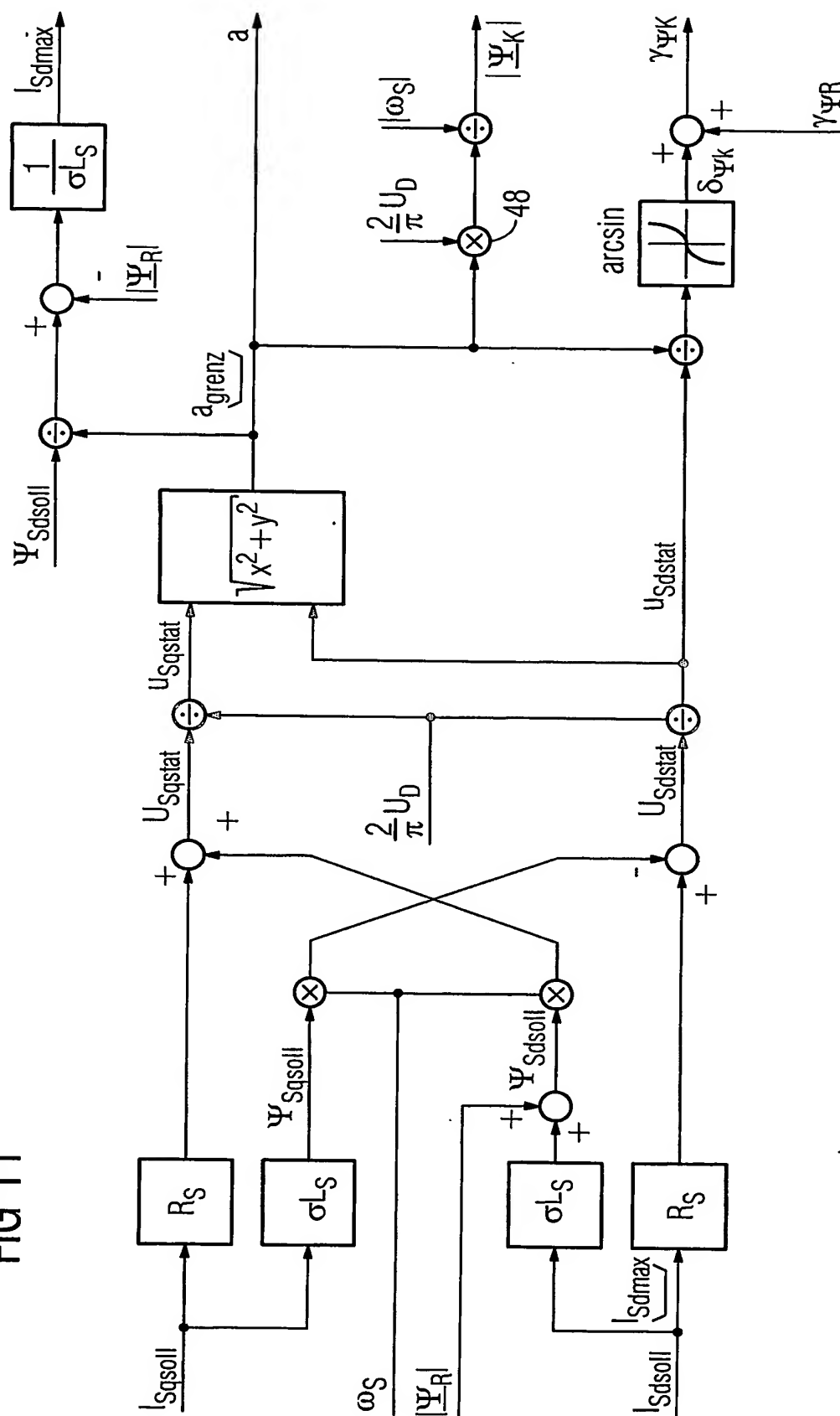


FIG 12

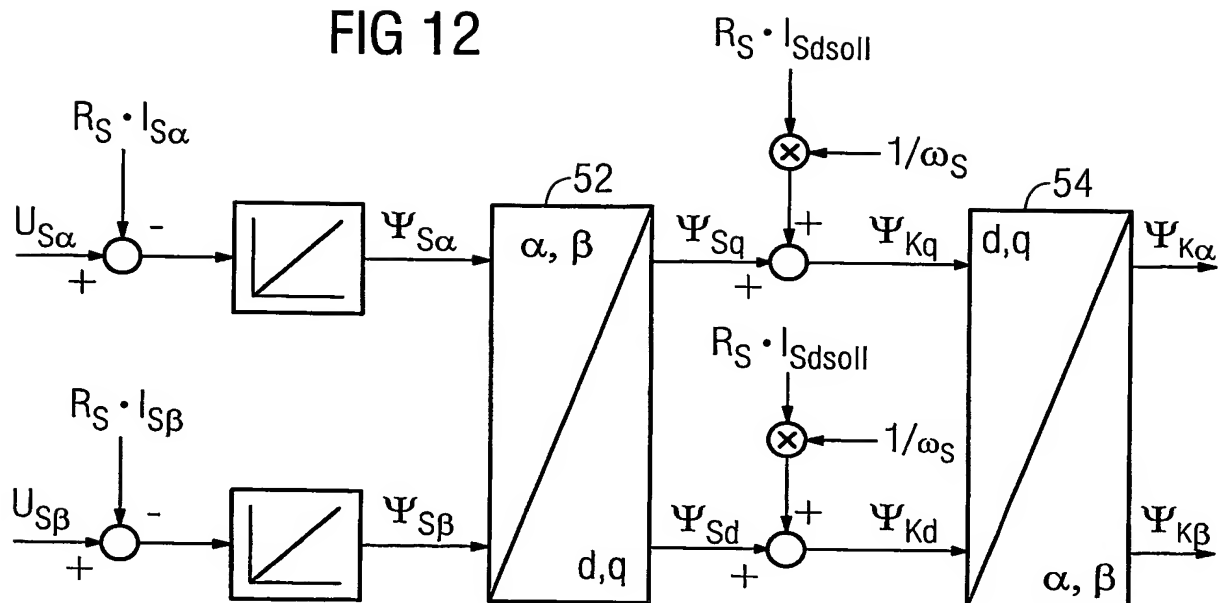


FIG 14

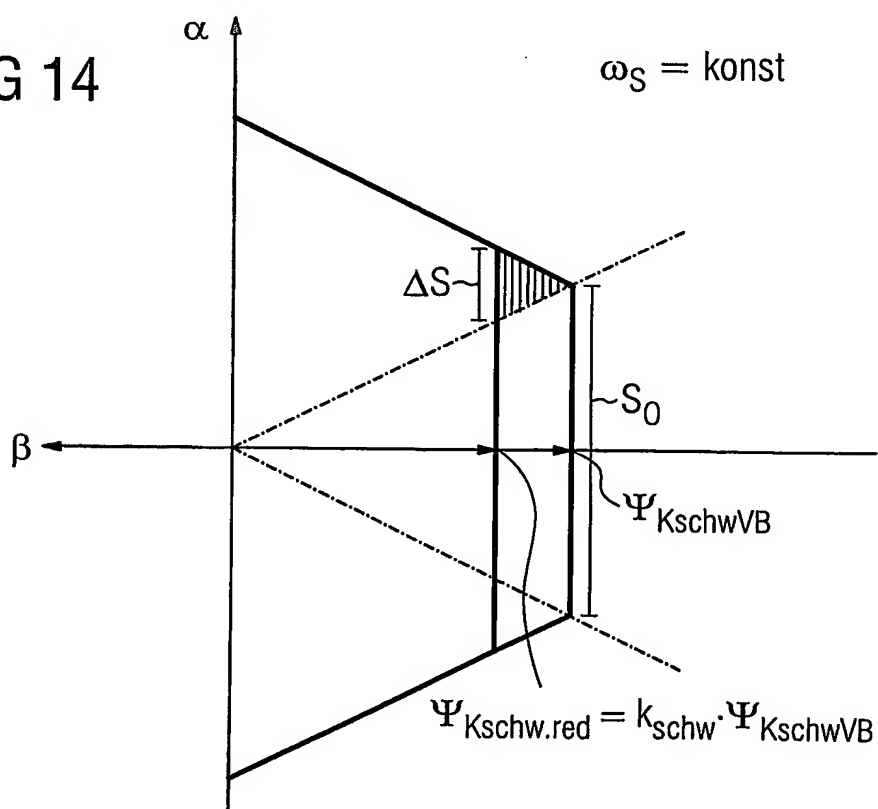
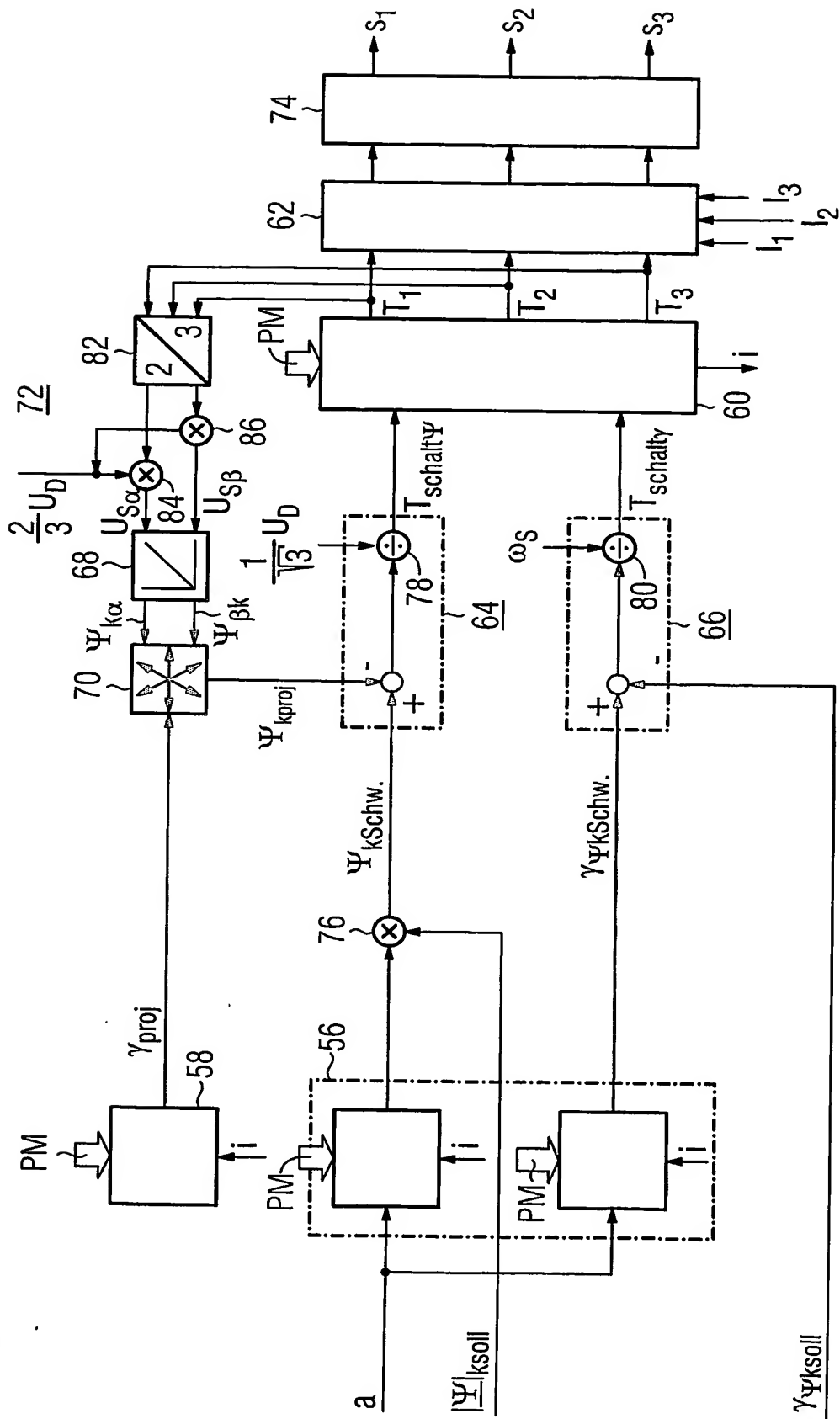


FIG 13



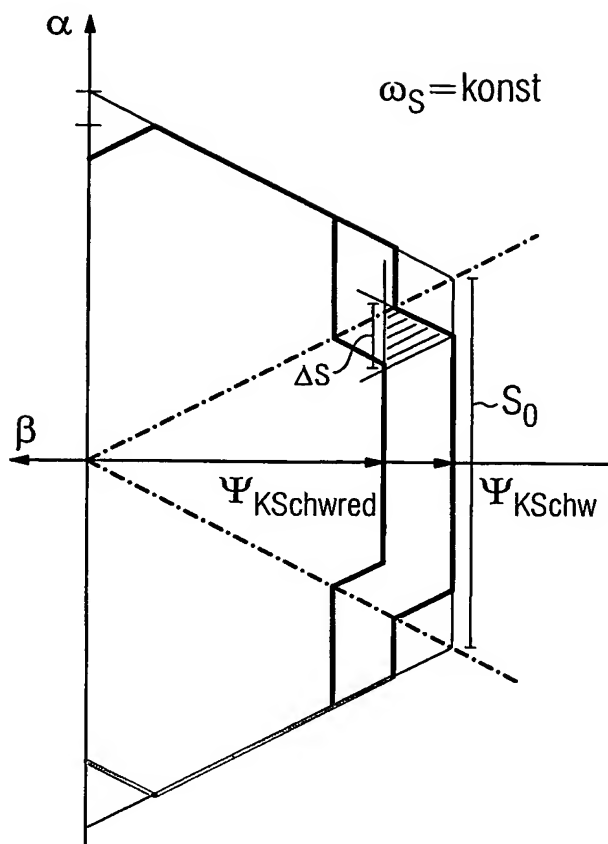
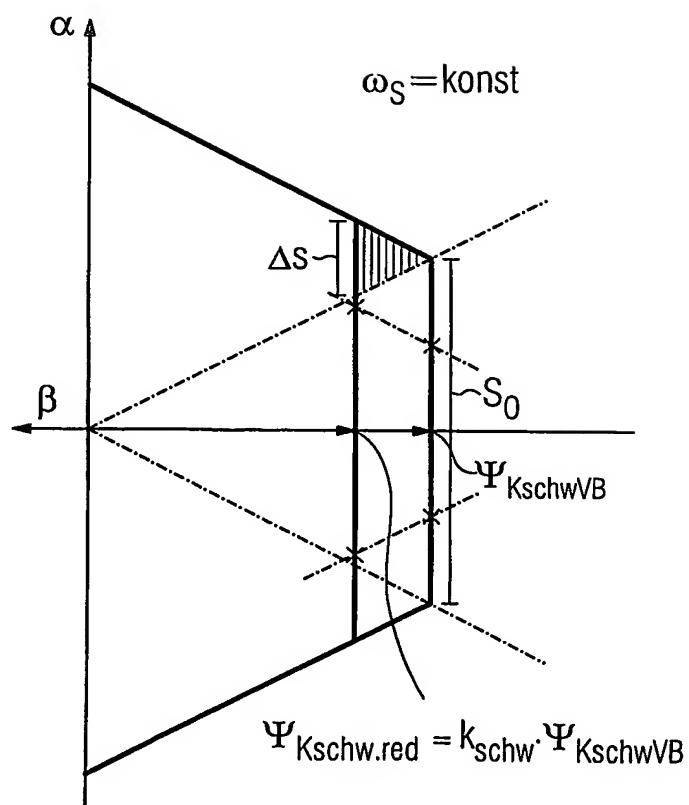
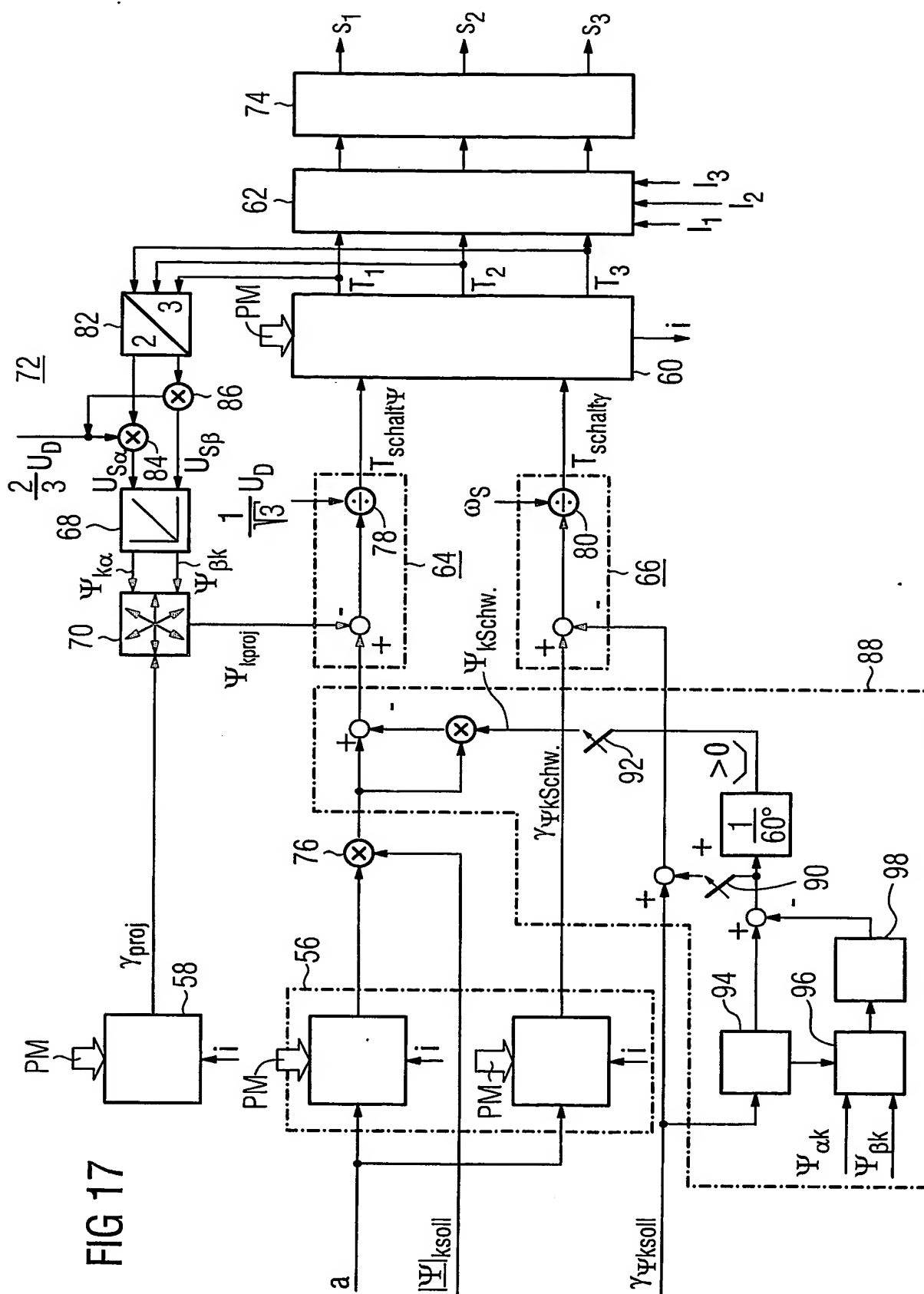


FIG 16





**This Page is Inserted by IFW Indexing and Scanning  
Operations and is not part of the Official Record**

**BEST AVAILABLE IMAGES**

Defective images within this document are accurate representations of the original documents submitted by the applicant.

Defects in the images include but are not limited to the items checked:

- ☒ **BLACK BORDERS**
- ☐ **IMAGE CUT OFF AT TOP, BOTTOM OR SIDES**
- ☐ **FADED TEXT OR DRAWING**
- ☐ **BLURRED OR ILLEGIBLE TEXT OR DRAWING**
- ☐ **SKEWED/SLANTED IMAGES**
- ☐ **COLOR OR BLACK AND WHITE PHOTOGRAPHS**
- ☐ **GRAY SCALE DOCUMENTS**
- ☐ **LINES OR MARKS ON ORIGINAL DOCUMENT**
- ☐ **REFERENCE(S) OR EXHIBIT(S) SUBMITTED ARE POOR QUALITY**
- ☐ **OTHER:** \_\_\_\_\_

**IMAGES ARE BEST AVAILABLE COPY.**

**As rescanning these documents will not correct the image problems checked, please do not report these problems to the IFW Image Problem Mailbox.**